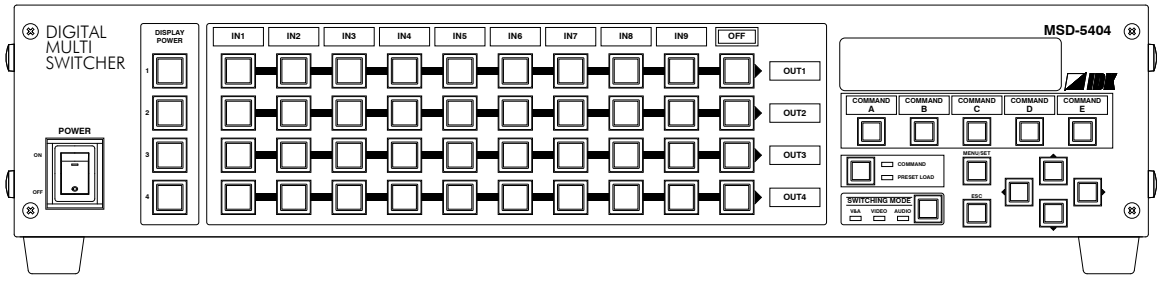
デジタルマルチスイッチャ

MSD-54 シリーズ

MSD-5401 / MSD-5402 / MSD-5403 / MSD-5404
MSD-5401SL / MSD-5402SL

＜コマンドガイド＞

取扱説明書 Ver.2.2.2



- この度は、本製品をお買い上げいただきまして誠にありがとうございます。
- 本製品の性能を十分に引き出してご活用いただくために、ご使用前に必ずこの取扱説明書をお読みください。
  また、お読みになった後は、本製品近くの見やすい場所に保管してください。

IDK Corporation

商標について

- HDMI、HDMI ロゴおよび High-Definition Multimedia Interface は、HDMI Licensing LLC の商標もしくは米国およびその他の国における登録商標です。
- PJLink 商標は、日本、米国その他の国や地域における登録又は出願商標です。
- Microsoft および Visual Basic は、米国 Microsoft Corporation の、米国およびその他の国における登録商標または商標です。
- Microsoft ® .NET は、お客様、情報、システムおよびデバイスを繋ぐソフトウェアです。
- その他、記載されている会社名、製品名は、各社の登録商標または商標です。
  なお、本文中において、®マークや™マークを省略している場合があります。

この取扱説明書をお読みいただく前に

- この取扱説明書の無断転載を禁じます。
- お客様がお持ちの製品のバージョンによっては、この取扱説明書に記載される通信コマンドなどが、一部異なる場合がありますのでご了承ください。
- 取扱説明書は改善のため、事前の予告なく変更することがあります。最新の取扱説明書は、弊社のホームページからダウンロードすることができます。

  http://www.idk.co.jp/

取扱説明書の分冊構成

この取扱説明書は、目的に応じて分冊で提供しています。必要に応じて、各取扱説明書をお読みください。
なお、コマンドガイドについては、ホームページからの提供となります。

■ ユーザーズガイド

［目的］

・簡単な操作方法を知る。
・設置し、他の機器と接続する。
・入出力調整や設定などをする。

■ コマンドガイド（本書）

［目的］

・シリアル通信および LAN 通信などによる外部制御をする。

目次

1 通信仕様 5
1.1 シリアル通信仕様 5
1.2 ＬＡＮ通信仕様 6
1.2.1 ＴＣＰ－ＩＰコネクション数の制限と解決策 6
2 ＡＳＣＩＩ コード表 10
3 コマンド 12
3.1 コマンド概要 12
3.2 コマンド一覧 13
3.3 コマンド詳細 20
3.3.1 エラーステータス 20
3.3.2 電源スイッチ 21
3.3.3 入力チャネル選択 22
3.3.4 画角設定 24
3.3.5 画質設定 36
3.3.6 入力設定 41
3.3.7 入力タイミング設定 44
3.3.8 出力設定 51
3.3.9 音声設定 58
3.3.10 ＥＤＩＤ設定 65
3.3.11 シリアル端子設定 72
3.3.12 ＬＡＮ設定 74
3.3.13 制御コマンド送信機能 79
3.3.14 プリセットメモリ 101
3.3.15 パラレル入力（外部接点制御） 108
3.3.16 タリー出力（外部接点制御） 119
3.3.17 ビットマップ設定 126
3.3.18 その他設定 134

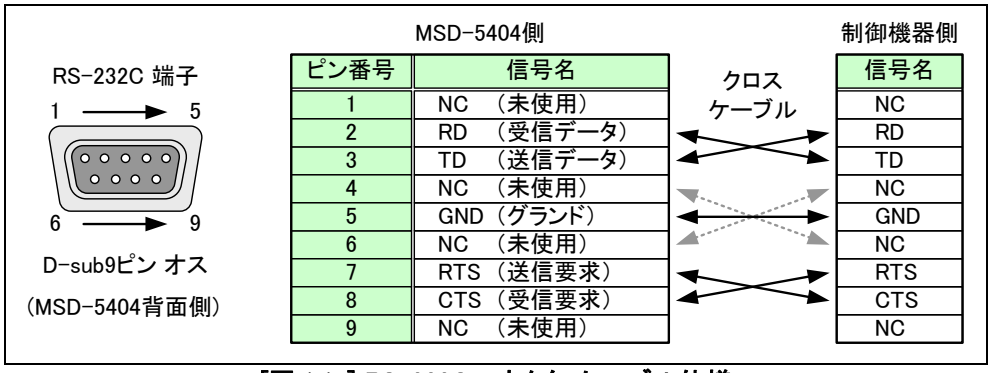
1 通信仕様

1.1 シリアル通信仕様

本機は、RS-232C 端子を使ったシリアル通信による外部制御が可能です。パソコン等の制御装置と本機をシリアル通信ケーブルで接続し、コマンドにより本機の制御や状態の取得を行ってください。コマンドの文字表記はASCII コード表(P.10)に従います。シリアル端子の通信設定は「**7.10 シリアル端子**」(参照:ユーザーズガイド)をご覧ください。

[表 1.1a] シリアル通信仕様

準拠規格	RS-232C
通信速度	4800, 9600, 19200, 38400[bps]
データビット長	8, 7[bit]
パリティチェック	なし, 偶数, 奇数
ストップビット	1, 2[bit]
Xパラメータ	無効
フロー制御	なし
デリミタ	*CR LF*(復帰+改行, 16 進表記の 0D と 0A)
通信方式	全二重



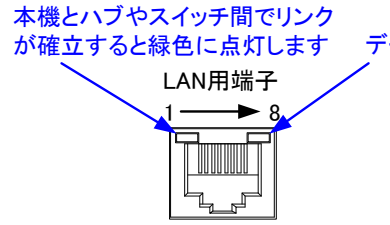
[図 1.1a] RS-232C コネクタ・ケーブル仕様

1.2 LAN通信仕様

本機はLANによる外部制御が可能です。パソコン等の制御装置と本機をLANで接続し、コマンドにより本機の制御や状態の取得を行って下さい。コマンドの文字表記はASCII コード表(P.10)に従います。コマンドによる制御を行う場合はポート 6000～6999 番、1100 番、23 番を使用してください。コネクション接続後、30 秒以上通信が無い場合、コネクションは切断されます。LAN の設定は「**7.11 LAN**」(参照:ユーザーズガイド)をご覧下さい。

[表 1.2a] LAN 通信仕様

物理層	10Base-T(IEEE802.3i)/100Base-TX(IEEE802.3u)
ネットワーク層	ARP, IP, ICMP
トランスポート層	TCP コマンド制御使用ポート ：23, 1100, 6000～6999 WEB ブラウザ制御(HTTP)使用ポート ：80, 5000～5999
アプリケーション層	HTTP, TELNET



ピン番号	信号名	
	MDI	MDI-X
1	TX+ （送信データ ＋）	RX+ （受信データ ＋）
2	TX- （送信データ －）	RX- （受信データ －）
3	RX+ （受信データ ＋）	TX+ （送信データ ＋）
4	NC （未使用）	NC （未使用）
5	NC （未使用）	NC （未使用）
6	RX- （受信データ －）	TX- （送信データ －）
7	NC （未使用）	NC （未使用）
8	NC （未使用）	NC （未使用）

ストレートケーブル/クロスケーブルの判別・切り換えを自動的に行なうAuto MDI/MDI-Xに対応していますので、本機とパソコンやハブとの接続の際、意識せずに接続することが可能です。

[図 1.2a] LAN コネクタ仕様

1.2.1 TCP－IPコネクション数の制限と解決策

本機が同時に接続できるのは、最大 8 コネクション(8 ポート)です。したがって、9 台以上のパソコンから制御を行う場合に、本機とのコネクションが出来なくなることがあります。

9 コネクション以上の接続を行う場合は、お客様側のソフトで、通信コマンド送受信毎に TCP-IP のコネクションとクローズを行うことにより、本機側でポートの占有と解放が行われ、常時ポートが占有されなくなるため、論理的に 8 コネクション(8 ポート)以上の接続を行うことが可能です。

お客様側 PC ソフト		MSD-5404
TCP-IP コネクション	→	**(1 ポート占有→空き 7 ポート)**
コマンド送信(@xxx)	→	
	←	コマンド返信(@xxx)
TCP-IP クローズ	→	**(1 ポート開放→空き 8 ポート)**

[図 1.2.1a] 接続数を増やす手法

※注意： PC側から本機へ30秒間コマンドの送信が行われなかった場合、本機はコネクション数制限の問題を回避するため、コネクションの切断処理を行います。そのためPC側からは再度コネクションを確立しないと通信が出来なくなります。再度コネクションを確立するためには、今まで繋いでいたPC側のコネクションの切断処理をした後に再度コネクションの確立処理を行ってください。(本機のポート数は8ポートのため、コネクションが繋がったままPC側の電源などが落とされた場合、永久にポートが占有されてしまうため、PC側から通信コマンドが来ない場合、コネクションの切断処理を行っています)

以下に、Microsoft Visual Basic.NET 2008 でのプログラミング例を示します。
105 行目の Button1_Click で、TextBox1 の「送信する通信コマンド」、TextBox2 の「通信先ホスト」、TextBox3 の「ポート番号」を取得し、本機へ通信コマンドを送信します。

本例では、コネクションとクローズを繰り返した場合にデータ送受信の遅延が問題になった場合のために以下のプログラミングを行っています。プログラミング例の、4、5、14、15、16 行目に相当します。

```
'クライアントをオープンします。
Private stClient As TcpClient                       'クライアントクラス
Private stns As System.Net.Sockets.NetworkStream    'ストリームクラス
Private portNum As Integer                          'ポート番号
Private hostName As String                          'ホスト名

    stClient = New System.Net.Sockets.TcpClient(hostName, portNum)
    stClient.NoDelay = True                         '遅延を無効にします
    stns = stClient.GetStream()                     'ストリーム オープン
```

※ TcpClient.NoDelay
送信バッファまたは受信バッファが設定されているサイズを超えていない場合に遅延を無効にします。既定値は False です。NoDelay プロパティの変更により、送受信による遅延時間の軽減が可能です。

Microsoft Visual Basic.NET 2008 でのプログラミング例

```
1:  Imports System
2:  Imports System.Net.Sockets
3:  Public Class Form1
4:  Private stClient As TcpClient                    'クライアント
5:  Private stns As System.Net.Sockets.NetworkStream  'ストリーム

6:  Public Function mOpen(ByVal pHostName As String, ByVal pPortNum As Integer) As Boolean
7:      '*******************************************************
8:      '   オープン
9:      '   戻り値   成功:True 失敗:False
10:     '*******************************************************
11:     mOpen = False                                '初期値
12:     Try
13:         'クライアントをオープンします。
14:         stClient = New System.Net.Sockets.TcpClient(pHostName, pPortNum)
15:         stClient.NoDelay = True                  '送信/受信遅延を無効にします。
16:         stns = stClient.GetStream()              'ストリーム オープン
17:         If stns.CanTimeout Then
18:             stns.ReadTimeout = 1000              'タイムアウト時間(1000ms)
19:         End If
```

```
20:         mOpen = True                                '成功
21:     Catch ex As Exception
22:         Console.WriteLine(ex.Message)               '例外処理の表示
23:     End Try
24:
25: End Function
26: Private Function mSendMessege(ByVal pMsg As String) As String
27:     '*********************************************************
28:     '   メッセージ送信
29:     '   pMsg    送信メッセージ
30:     '   戻り値  返答文字列
31:     '*********************************************************
32:     Dim dtBirth As DateTime                         'タイムアウト時間
33:     Dim wNow As DateTime                            '現在時間
34:     Dim pRecvMsg As String                          '返信メッセージ
35:     Dim bytes2(1024) As Byte                        '返信メッセージ一時格納エリア(Byte 型)
36:     Dim bytesRead2 As Integer                       '返信メッセージ一時格納エリア(Integer 型)
37:     Dim word As Byte()                              'システム出力時の書き出し一時データ格納エリア
38:
39:     mSendMessege = ""                               '返信値 クリア
40:     pRecvMsg = ""                                   'ワークエリアクリア
41:
42:     Try
43:         '----送信チェック----
44:         If stns.CanWrite Then                       '書き込み可能?
45:             '文字エンコード
46:             word = System.Text.Encoding.Default.GetBytes(pMsg + vbCrLf)
47:             'ソケットに出力
48:             stns.Write(word, 0, word.Length)
49:         Else
50:             Exit Function
51:         End If
52:
53:         '----受信----
54:         dtBirth = DateTime.Now
55:         dtBirth = dtBirth.AddSeconds(3)             '3 秒でタイムアウト
56:         Do
57:             wNow = DateTime.Now                     '現在時間と比較
58:             If (wNow > dtBirth) Then
59:                 Exit Do                             'オーバーした場合処理を中断
60:              End If
61:
62:             If stns.CanRead Then                    '読み込み可能状態の場合
63:                 'データの読み込み
64:                 bytesRead2 = stns.Read(bytes2, 0, bytes2.Length)
65:                 'エンコード
66:                 pRecvMsg = pRecvMsg & _
67:                 System.Text.Encoding.Default.GetString(bytes2, 0, bytesRead2)
68:                 If pRecvMsg <> "" Then
69:                     '@から CRLF までを抽出
70:                     If ((InStr(pRecvMsg, vbCrLf) <> 0) And (InStr(pRecvMsg, "@") <> 0)) Then
71:                         pRecvMsg = Mid(pRecvMsg, _
72:                                        InStr(pRecvMsg, "@"), _
73:                                        InStr(pRecvMsg, vbCrLf) _
74:                                        - InStr(pRecvMsg, "@"))
75:                         Exit Do
76:                     End If
77:                 End If
78:             End If
79:         Loop
80:         mSendMessege = pRecvMsg                     '受信データを返答
81:
82:     Catch ex As Exception
83:         Console.WriteLine(ex.Message)               '例外処理の表示
84:     End Try
85:
86: End Function
```

```
87: Public Sub mClose()
88:     '*******************************************************
89:     '   クローズ
90:     '*******************************************************
91:     Try
92:         If Not stns Is Nothing Then                 'ストリームの存在有無
93:             stns.Close()                            'ストリームクローズ
94:         End If
95:
96:         If Not stClient Is Nothing Then             'クライアントの存在有無
97:             stClient.Close()                        'クライアントクローズ
98:         End If
99:
100:    Catch ex As Exception
101:        Console.WriteLine(ex.Message)               '例外処理の表示
102:    End Try
103:
104: End Sub

105: Private Sub Button1_Click(ByVal sender As System.Object, ByVal e As System.EventArgs) Handles Button1.Click
106:    Dim wRecvMsg As String                          '受信文字列格納場所
107:    Dim i As Integer
108:    Dim wHostName As String
109:    Dim wPortNum As Integer
110:
111:    If (TextBox2.Text = "") Then                    'ホスト名チェック
112:        MsgBox("ホスト名が設定されてません。")
113:        Exit Sub
114:    End If
115:
116:    wHostName = TextBox2.Text
117:
118:    If (TextBox3.Text = "") Then                    'ポート番号チェック
119:        MsgBox("ポート番号が設定されてません。")
120:        Exit Sub
121:    End If
122:    wPortNum = Val(TextBox3.Text)
123:
124:    If TextBox1.Text = "" Then                      '送信文字列チェック
125:        MsgBox("送信文字が設定されてません。")
126:        Exit Sub
127:    End If
128:
129:    Label6.Text = ""
130:
131:    For i = 0 To 2      '3 回リトライを繰り返します （万が一、他のクライアントにより MSD-4402/MSD-4403 側のポートが全て
                                                        使われた場合の処理）
132:        If Not mOpen(wHostName, wPortNum) Then
133:            MsgBox("通信オープンエラー")
134:            GoTo Exit_Step
135:        End If
136:
137:        'オープンします
138:        wRecvMsg = mSendMessege(TextBox1.Text)      '送信します
139:        Console.WriteLine("wRecvMsg:" & wRecvMsg & Now)
140:        mClose()                                    'クローズします
141:
142:        If wRecvMsg <> "" Then
143:            Label6.Text = wRecvMsg
144:            GoTo Exit_Step
145:        End If
146:
147:    Next i
148:
149:    MsgBox("送信エラー")
150:
151: Exit_Step:
152:
153:    End Sub
154: End Class
```

2 ASCII コード表

[表 2.1a] ASCII コード表(1/2)

文字	16 進	文字	16 進	文字	16 進	文字	16 進
NUL	00	*SP*	20	@	40	`	60
SOH	01	!	21	A	41	a	61
STX	02	″	22	B	42	b	62
ETX	03	#	23	C	43	c	63
EOT	04	$	24	D	44	d	64
ENQ	05	%	25	E	45	e	65
ACK	06	&	26	F	46	f	66
BEL	07	’	27	G	47	g	67
BS	08	(	28	H	48	h	68
HT	09	)	29	I	49	i	69
LF	0A	*	2A	J	4A	j	6A
VT	0B	+	2B	K	4B	k	6B
FF	0C	,	2C	L	4C	l	6C
CR	0D	−	2D	M	4D	m	6D
SO	0E	.	2E	N	4E	n	6E
SI	0F	/	2F	O	4F	o	6F
DLE	10	0	30	P	50	p	70
DC1	11	1	31	Q	51	q	71
DC2	12	2	32	R	52	r	72
DC3	13	3	33	S	53	s	73
DC4	14	4	34	T	54	t	74
NAK	15	5	35	U	55	u	75
SYN	16	6	36	V	56	v	76
ETB	17	7	37	W	57	w	77
CAN	18	8	38	X	58	x	78
EM	19	9	39	Y	59	y	79
SUB	1A	:	3A	Z	5A	z	7A
ESC	1B	;	3B	[	5B	{	7B
FS	1C	<	3C	¥	5C	|	7C
GS	1D	=	3D	]	5D	}	7D
RS	1E	>	3E	^	5E	~	7E
US	1F	?	3F	_	5F	*DEL*	7F

[表 2.1b] ASCII コード表(2/2)

文字	16 進	コントロールコード詳細
NUL	00	NULl(ヌル)
SOH	01	Start Of Heading(ヘッダ開始)
STX	02	Start of TeXt(テキスト開始)
ETX	03	End of TeXt(テキスト終了)
EOT	04	End Of Transmission(転送終了)
ENQ	05	ENQuiry(問合せ)
ACK	06	ACKnowledge(肯定応答)
BEL	07	BELl(ベル)
BS	08	Back Space(後退)
HT	09	Horizontal Tabulation(水平タブ)
LF	0A	Line Feed(改行)
VT	0B	Vertical Tabulation(垂直タブ)
FF	0C	Form Feed(改ページ)
CR	0D	Carriage Return(復帰)
SO	0E	Shift Out(シフトアウト)
SI	0F	Shift In(シフトイン)
DLE	10	Data Link Escape(伝送制御拡張)
DC1	11	Device Control 1(装置制御 1)
DC2	12	Device Control 2(装置制御 2)
DC3	13	Device Control 3(装置制御 3)
DC4	14	Device Control 4(装置制御 4)
NAK	15	Negative AcKnowledge(否定応答)
SYN	16	SYNchronous idle(同期信号)
ETB	17	End of Transmission Block(転送ブロック終了)
CAN	18	CANcel(取消)
EM	19	End of Medium(媒体終端)
SUB	1A	SUBstitute(置換)
ESC	1B	ESCape(拡張)
FS	1C	File Separator(ファイル分離)
GS	1D	Group Separator(グループ分離)
RS	1E	Record Separator(レコード分離)
US	1F	Unit Separator(ユニット分離)
SP	20	SPace(空白)
DEL	7F	DELete(削除)

3 コマンド

3.1 コマンド概要

コマンドは各コマンドを識別する@(16進表記の40)+3文字の半角英字(大文字小文字)とそれに続くパラメータ(半角数字※)からなります。(コマンドによっては複数のパラメータを指定可能なものや、パラメータの必要ないものがあります)コマンドの最後にデリミタを送信することにより処理を実行します。

例 : @SSW,1,1↵

, は、コマンドとパラメータおよびパラメータ間の区切り文字でカンマ(16進表記の2C)を表します。
↵ は、デリミタ(CR+LFで16進表記の0D+0A)を表します。

※ 一部のコマンドにはASCIIコードを指定するパラメータがあります。

① 本機の設定を変更するコマンド

コマンドとパラメータをカンマで区切って送信します。(コマンドによっては複数のパラメータを指定可能なものや、パラメータの必要ないものがあります)コマンドが正常に処理されると、受信したコマンドをそのまま送り返します。

例 : @SSW,1,1↵ ←送信コマンド
@SSW,1,1↵ ←本機からのアンサー

② 本機の設定を受信するコマンド

コマンドを送信します。(コマンドによってはパラメータの必要なものがあります)コマンドが正常に処理されると、受信したコマンドに続き現在の設定を送り返します。(コマンドによっては複数のパラメータを返すものがあります)

例 : @GSW↵ ←送信コマンド
@GSW,1,1,1,1,1,1↵ ←本機からのアンサー

③ エラーコマンド

未定義のコマンドやパラメータに誤りがある場合などは、エラーコマンドとエラーの詳細(半角数字)を送り返します。

例 : @SSW,1,4↵ ←送信コマンド(この例ではパラメータに誤りがあります)
@ERR,1↵ ←本機からのエラーコマンド

④ ヘルプ

コマンドを指定せずにデリミタのみを送信すると、コマンドの一覧を送り返します。(14分割で送り返しますので、全コマンドの一覧を受信したい場合はデリミタを14回送信してください)

例 : ↵ ←デリミタの送信
---------- HELP (1/14) ----------↵ ←以下はコマンドの一覧
(CHANNEL SELECT Command) ↵
@SSW / @GSW : Set/Get Input Channel↵
@SSV / @GSV : Set/Get Video Input Channel↵
@SSA / @GSA : Set/Get Audio Input Channel↵

3.2 コマンド一覧

エラーステータス

コマンド	機能	詳細ページ
@ERR	エラーステータス	20

電源スイッチ操作

コマンド	機能	詳細ページ
@SDS	表示機器電源スイッチ設定	21
@GDS	表示機器電源スイッチ取得	21

入力チャンネル選択

コマンド	機能	詳細ページ
@SSW	映像・音声チャンネル同時切換	22
@GSW	入力チャンネル取得	22
@SSV	映像チャンネル切換	22
@GSV	映像チャンネル取得	23
@SSA	音声チャンネル切換	23
@GSA	音声チャンネル取得	23

画角設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SOT	出力解像度設定	24
@GOT	出力解像度取得	25
@GTD	実際の出力解像度取得	26
@SUM	表示機器 アスペクト比設定	27
@GUM	表示機器 アスペクト比取得	27
@SAP	アスペクト比設定	27
@GAP	アスペクト比取得	27
@SAR	アスペクト比復元処理設定	28
@GAR	アスペクト比復元処理取得	28
@SOV	オーバースキャン設定	28
@GOV	オーバースキャン取得	28
@SNP	入力表示位置設定	29
@GNP	入力表示位置取得	29
@SNS	入力表示サイズ設定	29
@GNS	入力表示サイズ取得	30
@SNM	入力マスキング設定	30
@GNM	入力マスキング取得	31
@IAS	入力オートサイジング	31
@SOP	出力表示位置設定	31
@GOP	出力表示位置取得	32
@SOS	出力表示サイズ設定	32
@GOS	出力表示サイズ取得	32
@SOM	出力マスキング設定	33
@GOM	出力マスキング取得	33
@OAS	出力オートサイジング	34
@SBC	バックカラー設定	34
@GBC	バックカラー取得	34
@STP	テストパターン設定	35
@GTP	テストパターン取得	35

画質設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SBR	入力ブライトネス設定	36
@GBR	入力ブライトネス取得	36
@SCO	入力コントラスト設定	36
@GCO	入力コントラスト取得	37
@SHU	色相(HUE)設定	37
@GHU	色相(HUE)取得	37
@SST	サチレーション(彩度)設定	37
@GST	サチレーション(彩度)取得	38
@SSU	セットアップレベル設定	38
@GSU	セットアップレベル取得	38
@IDC	入力デフォルトカラー	38
@SOB	出力ブライトネス設定	39
@GOB	出力ブライトネス取得	39
@SOC	出力コントラスト設定	39
@GOC	出力コントラスト取得	39
@ODC	出力デフォルトカラー	40

入力設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SDT	デジタル信号の無入力監視設定	41
@GDT	デジタル信号の無入力監視取得	41
@SHE	HDCP 入力の許可/禁止設定	41
@GHE	HDCP 入力の許可/禁止設定取得	41
@SIQ	入力イコライザ設定	42
@GIQ	入力イコライザ取得	42
@SAI	アナログ入力 信号種別設定	42
@GAI	アナログ入力 信号種別取得	42
@SID	入力映像信号 OFF の自動検出設定	43
@GID	入力映像信号 OFF の自動検出設定取得	43

入力タイミング設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SHT	水平総ドット数設定	44
@GHT	水平総ドット数取得	44
@SHS	水平取り込み開始位置設定	45
@GHS	水平取り込み開始位置取得	45
@SHD	水平表示期間設定	45
@GHD	水平表示期間取得	46
@SVS	垂直取り込み開始位置設定	46
@GVS	垂直取り込み開始位置取得	46
@SVD	垂直表示期間設定	47
@GVD	垂直表示期間取得	47
@AIS	自動計測	47
@AIT	アスペクト比を考慮した自動計測	48
@SIS	取り込み開始位置の自動計測設定	48
@GIS	取り込み開始位置の自動計測取得	48
@SSM	未登録信号入力時の自動計測設定	49
@GSM	未登録信号入力時の自動計測取得	49
@RTT	機種データの読み出し	49
@STT	機種データの登録	50
@STK	トラッキング設定	50
@GTK	トラッキング取得	50

出力設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SEQ	出力イコライザ設定	51
@GEQ	出力イコライザ取得	51
@SDM	出力モード設定	51
@GDM	出力モード取得	51
@SUY	映像信号無入力時の同期信号出力設定	52
@GUY	映像信号無入力時の同期信号出力取得	52
@SBO	映像信号無入力時の出力映像設定	52
@GBO	映像信号無入力時の出力映像取得	52
@SFF	映像入力チャンネル切り換え効果設定	53
@GFF	映像入力チャンネル切り換え効果取得	53
@SFT	映像入力チャンネル切り換え時間設定	54
@GFT	映像入力チャンネル切り換え時間取得	54
@SWC	ワイプカラー設定	54
@GWC	ワイプカラー取得	55
@SEN	HDCP 出力設定	55
@GEN	HDCP 出力取得	55
@SHR	HDCP 認証エラー時のリトライ回数設定	56
@GHR	HDCP 認証エラー時のリトライ回数取得	56
@SDC	Deep Color 出力設定	56
@GDC	Deep Color 出力取得	56
@SCE	CEC 接続設定	57
@GCE	CEC 接続取得	57
@HAU	HDCP 再認証	57

音声設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SSL	音声出力レベル設定	58
@GSL	音声出力レベル取得	58
@SOL	音声出力レベル 相対値設定	58
@GOL	音声出力レベル リミット状態取得	58
@SAM	音声出力ミュート設定	59
@GAM	音声出力ミュート取得	59
@SAS	音声入力選択設定	59
@GAS	音声入力選択取得	59
@GSD	実際の音声入力選択取得	60
@SSO	音声入力レベル設定	60
@GSO	音声入力レベル取得	60
@SIL	音声入力レベル 相対値設定	60
@GIL	音声入力レベル リミット状態取得	61
@SLO	出力リップシンク設定	61
@GLO	出力リップシンク取得	61
@SLY	入力リップシンク設定	61
@GLY	入力リップシンク取得	62
@SSF	アナログ音声入力のサンプリング周波数設定	62
@GSF	アナログ音声入力のサンプリング周波数取得	62
@GFD	アナログ音声入力の実際のサンプリング周波数取得	62
@SDO	音声出力端子設定	63
@GDO	音声出力端子取得	63
@SMD	マルチチャンネル音声出力設定	63
@GMD	マルチチャンネル音声出力取得	64
@SAT	テストトーン設定	64
@GAT	テストトーン取得	64

EDID設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SED	EDID データ設定	65
@GED	EDID データ取得	65
@SVF	EDID パソコン用解像度設定	66
@GVF	EDID パソコン用解像度取得	66
@SHF	EDID AV 機器用解像度設定	67
@GHF	EDID AV 機器用解像度取得	67
@SDI	Deep Color 入力設定	67
@GDI	Deep Color 入力取得	67
@SAF	音声フォーマット設定	68
@GAF	音声フォーマット取得	69
@SSP	スピーカ数設定	70
@GSP	スピーカ数取得	71
@RME	EDID データのコピー	71

シリアル端子設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SCT	シリアル通信端子 通信設定	72
@GCT	シリアル通信端子 通信設定取得	72
@SCF	シリアル通信端子 動作モード設定	73
@GCF	シリアル通信端子 動作モード取得	73

LAN設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SIP	IP アドレス設定	74
@GIP	IP アドレス取得	74
@SSB	サブネットマスク設定	74
@GSB	サブネットマスク取得	74
@SGW	ゲートウェイアドレス設定	75
@GGW	ゲートウェイアドレス取得	75
@SLF	LAN 動作モード設定	76
@GLF	LAN 動作モード取得	77
@SLP	TCP ポート番号設定	78
@GLP	TCP ポート番号取得	78
@GMC	MAC アドレス取得	78

制御コマンド送信機能

コマンド	機能	詳細ページ
@EXC	制御コマンドの実行	79
@SEC	制御コマンド設定(通信コマンド制御)	80
@GEC	制御コマンド取得(通信コマンド制御)	82
@SEC	制御コマンド設定(受信データの表示)	84
@GEC	制御コマンド取得(受信データの表示)	86
@SEC	制御コマンド設定(タリー出力制御)	88
@GEC	制御コマンド取得(タリー出力制御)	89
@SEC	制御コマンド設定(CEC制御)	90
@GEC	制御コマンド取得(CEC制御)	91
@SRC	返信コマンド設定	92
@GRC	返信コマンド取得	93
@SCC	制御コマンド 関連付け設定	93
@GCC	制御コマンド 関連付け取得	94
@STG	制御コマンド 関連付けのトグル動作設定	96
@GTG	制御コマンド 関連付けのトグル動作取得	96
@SUP	制御コマンド 電源 ON 時実行面設定	96
@GUP	制御コマンド 電源 ON 時実行面取得	97
@SIT	制御コマンド実行時の操作無効時間設定	97
@GIT	制御コマンド実行時の操作無効時間取得	97
@DEC	登録したコマンドおよび関連付けの消去	97
@STL	制御コマンド実行キー 点灯条件設定	99
@GTL	制御コマンド実行キー 点灯条件取得	99
@STF	制御コマンド実行キー&表示機器電源スイッチ 点滅時間設定	99
@GTF	制御コマンド実行キー&表示機器電源スイッチ 点滅時間取得	100

プリセットメモリ

コマンド	機能	詳細ページ
@RCM	クロスポイントメモリから映像・音声チャンネル設定を読み出す	101
@SCM	クロスポイントメモリへ映像・音声チャンネル設定を上書き保存する	101
@SEM	クロスポイントメモリへ映像・音声チャンネル設定を引き継ぎ保存する	101
@ECM	クロスポイントメモリの映像・音声チャンネル設定編集	102
@GCM	クロスポイントメモリの映像・音声チャンネル設定を取得する	102
@RCV	クロスポイントメモリから映像チャンネル設定を読み出す	103
@SCV	クロスポイントメモリへ映像チャンネル設定を上書き保存する	103
@SEV	クロスポイントメモリへ映像チャンネル設定を引き継ぎ保存する	103
@ECV	クロスポイントメモリの映像チャンネル設定編集	104
@GCV	クロスポイントメモリの映像チャンネル設定を取得する	104
@RCA	クロスポイントメモリから音声チャンネル設定を読み出す	104
@SCA	クロスポイントメモリへ音声チャンネル設定を上書き保存する	105
@SEA	クロスポイントメモリへ音声チャンネル設定を引き継ぎ保存する	105
@ECA	クロスポイントメモリの音声チャンネル設定編集	105
@GCA	クロスポイントメモリの音声チャンネル設定を取得する	106
@RPM	プリセットメモリから全設定を読み出す	106
@SPM	プリセットメモリに全設定を保存する	106
@SMU	電源投入時の状態設定	107
@GMU	電源投入時の状態取得	107

パラレル入力(外部接点制御)

コマンド	機能	詳細ページ
@SPE	パラレル入力端子 機能割り当て設定	108
@GPE	パラレル入力端子 機能割り当て取得	108
@SPV	パラレル入力 音声レベル操作スイッチ設定	115
@GPV	パラレル入力 音声レベル操作スイッチ取得	115
@SPP	パラレル入力 ロータリーエンコーダクリック数設定	115
@GPP	パラレル入力 ロータリーエンコーダクリック数取得	115
@SPL	パラレル入力 ロック設定/解除	116
@GPL	パラレル入力 ロック状態取得	116
@SPN	パラレル入力 チャンネル切換モード設定	116
@GPN	パラレル入力 チャンネル切換モード取得	116
@SPT	パラレル入力 チャンネル切換のトグル動作設定	117
@GPT	パラレル入力 チャンネル切換のトグル動作取得	117
@SFP	チャタリング除去時間設定	117
@GFP	チャタリング除去時間取得	117
@PDE	パラレル入力 機能割り当て初期化	118

タリー出力(外部接点制御)

コマンド	機能	詳細ページ
@STE	タリー出力端子 機能割り当て設定	119
@GTE	タリー出力端子 機能割り当て取得	119
@TDE	タリー出力 機能割り当て初期化	125

ビットマップ設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SBM	ビットマップ画像の出力設定	126
@GBM	ビットマップ画像の出力取得	126
@SBB	ビットマップ バックカラー設定	126
@GBB	ビットマップ バックカラー取得	127
@SBT	ビットマップ アスペクト比設定	127
@GBT	ビットマップ アスペクト比取得	128
@SZP	ビットマップ 表示位置設定	128
@GZP	ビットマップ 表示位置取得	128
@SBA	ビットマップ 入力チャンネル割り当て設定	129
@GBA	ビットマップ 入力チャンネル割り当て取得	129
@SPB	電源投入時のビットマップ画像の出力設定	130
@GPB	電源投入時のビットマップ画像の出力取得	130
@SBD	ビットマップ用メモリの分割設定	131
@GBD	ビットマップ用メモリの分割設定取得	131
@GBV	ビットマップ用メモリの使用状態取得	132
@SBN	登録するビットマップ番号設定	132
@GBN	登録するビットマップ番号取得	132
@SFZ	フリーズ設定	133
@GFZ	フリーズ設定取得	133
@CAP	入力映像のキャプチャ	133

その他設定

コマンド	機能	詳細ページ
@SLS	キーロック設定/解除	134
@GLS	キーロック状態取得	134
@SLM	フロントパネル キーロック対象の設定	134
@GLM	フロントパネル キーロック対象の取得	135
@SBZ	ブザー音設定	135
@GBZ	ブザー音設定取得	135
@GSS	入出力ステータス取得	136
@GES	モニタ EDID 情報取得	140
@GIV	バージョン情報取得	141

3.3 コマンド詳細

型番により、出力に対する返り値書式のパラメータは変わりますのでご注意ください。
また、関連項目に記載される事項は、別冊の『ユーザーズガイド』をご参照ください。

3.3.1 エラーステータス

@ERR	**エラーステータス**		
コマンド書式	**返り値のみ**		
返り値書式	**@ERR,** *error* ↵		
パラメータ	*error* : エラーステータス 1 = パラメータの書式、値にエラーがあります。 2 = 未定義のコマンド／またはコマンドの書式に誤りがあります。 3 = 現在使用できないコマンドです。 5 = 制御コマンドが登録されていないため、実行できません。 6 = 制御コマンドを実行中のため、コマンドを処理することができません。 7 = 入力タイミングの自動計測に失敗しました。 8 = 表示機器からの EDID の読み出しに失敗しました。 10 = 制御コマンドが停止条件により停止しました。 11 = 制御コマンドがリトライオーバーにより停止しました。 12 = PJLink の制御コマンドがパスワードの不一致により停止しました。 13 = キャプチャする入力映像のサイズが確保されているメモリのサイズより大きいため、キャプチャすることができません 14 = 入力映像のキャプチャに失敗しました。		
実行例	送	@SSW,999,1↵	パラメータエラー。
	受	@ERR,1↵	
	送	@XYZ↵	未定義のコマンド。
	受	@ERR,2↵	
	送	@RPM,3↵	データが登録されていないメモリ番号を指定。
	受	@ERR,3↵	

3.3.2 電源スイッチ

@SDS	表示機器電源スイッチ設定		
コマンド書式	**@SDS**, *ch_1*, *onoff_1* (, *ch_2*, *onoff_2*・・・) ↵		
返り値書式	**@SDS**, *ch_1*, *onoff_1* (, *ch_2*, *onoff_2*・・・) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	onoff_1-4 ： 表示機器の電源スイッチ 0 = OFF, 1 = ON		
実行例	送 受	@SDS,1,1↵ @SDS,1,1↵	OUT1 に接続された表示機器の電源スイッチを ON にする。 正常終了。
	送 受	@SDS,1,0↵ @ERR,10,1↵	OUT1 に接続された表示機器の電源スイッチを OFF にする。 コマンドが異常終了した場合は、エラーステータスと出力番号が返されます。(複数の出力を制御した場合は、複数のエラーが返されることがあります)
関連項目	6.3 表示機器の電源のON／OFF		
注意事項	電源の制御が終了してから実行結果を返信するため、返信に時間がかかる場合があります。		

@GDS	表示機器電源スイッチ取得		
コマンド書式	**@GDS** ↵		
返り値書式	**@GDS**, *out_1* (, *out_2* , *out_3* , *out_4*) ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の表示機器の電源スイッチ 0 = OFF, 1 = ON		
実行例	送 受	@GDS↵ @GDS,1,1,0,1↵	表示機器の電源スイッチの状態を取得。 OUT3 の電源スイッチは OFF、その他の出力は ON。
関連項目	6.3 表示機器の電源のON／OFF		

3.3.3 入力チャネル選択

@SSW	**映像・音声チャンネル同時切換**		
コマンド書式	**@SSW**, *input_1*, *output_1* (, *input_2*, *output_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SSW**, *input_1*, *output_1* (, *input_2*, *output_2･･･*) ↵		
パラメータ	*input_1-4* ： 映像・音声入力端子 0 = OFF ※初期値, 1 = IN1, 2 = IN2, 3 = IN3, 4 = IN4, 5 = IN5, 6 = IN6, 7 = IN7, 8 = IN8, 9 = IN9		
	output_1-4 ： 映像・音声出力端子 0 = 全出力, 1 = OUT1, 2 = OUT2, 3 = OUT3, 4 = OUT4		
実行例	送	@SSW,1,1↵	OUT1 の入力チャンネルに IN1 を選択する。
	受	@SSW,1,1↵	正常終了。
関連項目	6.1 入力チャンネルの選択		

@GSW	**入力チャンネル取得**		
コマンド書式	**@GSW** ↵		
返り値書式	**@GSW**, *video_1*, *audio_1* (, *video_2*, *audio_2* , *video_3*, *audio_3･･･*) ↵		
パラメータ	*video_1-4* ： 映像入力チャンネル *audio_1-4* ： 音声入力チャンネル 0 = OFF ※初期値, 1 = IN1, 2 = IN2, 3 = IN3, 4 = IN4, 5 = IN5, 6 = IN6, 7 = IN7, 8 = IN8, 9 = IN9		
実行例	送	@GSW↵	入力チャンネルの状態を取得。
	受	@GSW,1,1,1,1,2,1,1,1↵	OUT3 の入力チャンネルは映像が IN2、音声が IN1、その他の出力の入力チャンネルは映像・音声ともに IN1。
関連項目	6.1 入力チャンネルの選択		

@SSV	**映像チャンネル切換**		
コマンド書式	**@SSV**, *input_1*, *output_1* (, *input_2*, *output_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SSV**, *input_1*, *output_1* (, *input_2*, *output_2･･･*) ↵		
パラメータ	*input_1-4* ： 映像入力端子 0 = OFF ※初期値, 1 = IN1, 2 = IN2, 3 = IN3, 4 = IN4, 5 = IN5, 6 = IN6, 7 = IN7, 8 = IN8, 9 = IN9		
	output_1-4 ： 映像出力端子 0 = 全出力, 1 = OUT1, 2 = OUT2, 3 = OUT3, 4 = OUT4		
実行例	送	@SSV,1,1↵	OUT1 の入力チャンネルに IN1 を選択する。
	受	@SSV,1,1↵	正常終了。
関連項目	6.1 入力チャンネルの選択		

@GSV	映像チャンネル取得		
コマンド書式	@GSV ↵		
返り値書式	@GSV, *output_1 (, output_2 , output_3 , output_4)* ↵		
パラメータ	*output_1-4* ： 映像入力チャンネル 0 = OFF ※初期値, 1 = IN1, 2 = IN2, 3 = IN3, 4 = IN4, 5 = IN5, 6 = IN6, 7 = IN7, 8 = IN8, 9 = IN9		
実行例	送	@GSV↵	映像の入力チャンネルの状態を取得。
	受	@GSV,1,1,2,2↵	OUT1 および OUT2 の入力チャンネルは IN1、OUT3 および OUT4 の入力チャンネルは IN2。
関連項目	6.1 入力チャンネルの選択		

@SSA	音声チャンネル切換		
コマンド書式	@SSA, *input_1, output_1 (, input_2, output_2･･･)* ↵		
返り値書式	@SSA, *input_1, output_1 (, input_2, output_2･･･)* ↵		
パラメータ	*input_1-4* ： 音声入力端子 0 = OFF ※初期値, 1 = IN1, 2 = IN2, 3 = IN3, 4 = IN4, 5 = IN5, 6 = IN6, 7 = IN7, 8 = IN8, 9 = IN9		
	output_1-4 ： 音声出力端子 0 = 全出力, 1 = OUT1, 2 = OUT2, 3 = OUT3, 4 = OUT4		
実行例	送	@SSA,1,1↵	OUT1 の入力チャンネルに IN1 を選択する。
	受	@SSA,1,1↵	正常終了。
関連項目	6.1 入力チャンネルの選択		

@GSA	音声チャンネル取得		
コマンド書式	@GSA ↵		
返り値書式	@GSA, *output_1 (, output_2 , output_3 , output_4)* ↵		
パラメータ	*output_1-4* ： 音声入力チャンネル 0 = OFF ※初期値, 1 = IN1, 2 = IN2, 3 = IN3, 4 = IN4, 5 = IN5, 6 = IN6, 7 = IN7, 8 = IN8, 9 = IN9		
実行例	送	@GSA↵	音声の入力チャンネルの状態を取得。
	受	@GSA,1,1,2,2↵	OUT1 および OUT2 の入力チャンネルは IN1、OUT3 および OUT4 の入力チャンネルは IN2。
関連項目	6.1 入力チャンネルの選択		

3.3.4 画角設定

@SOT	出力解像度設定		
コマンド書式	**@SOT,** *ch_1*, *resolution_1* (, *ch_2*, *resolution_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SOT,** *ch_1*, *resolution_1* (, *ch_2*, *resolution_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	resolution_1-4 ： 出力解像度 0 = AUTO ※初期値, 1 = VGA@60(640x480), 2 = SVGA@60(800x600), 3 = XGA@60(1024x768), 4 = WXGA@60(1280x768), 5 = WXGA@60(1280x800), 6 = Quad-VGA@60(1280x960), 7 = SXGA@60(1280x1024), 8 = WXGA@60(1360x768), 9 = WXGA@60(1366x768), 10 = SXGA+@60(1400x1050), 11 = WXGA+@60(1440x900), 12 = WXGA++@60(1600x900), 13 = UXGA@60(1600x1200), 14 = WSXGA+@60(1680x1050), 15 = VESAHD@60(1920x1080) 16 = WUXGA@60(1920x1200), 17 = QWXGA@60(2048x1152), 18 = 480i@59.94(720x480), 19 = 480p@59.94(720x480), 20 = 576i@50(720x576), 21 = 576p@50(720x576), 22 = 720p@50(1280x720), 23 = 720p@59.94(1280x720), 24 = 720p@60(1280x720), 25 = 1080i@50(1920x1080), 26 = 1080i@59.94(1920x1080), 27 = 1080i@60(1920x1080), 28 = 1080p@50(1920x1080), 29 = 1080p@59.94(1920x1080), 30 = 1080p@60(1920x1080) (注) MSD-5402SL の場合、OUT1 の解像度のみ設定することができます		
実行例	送	@SOT,1,10↵	OUT1 の出力解像度を SXGA+に設定する。
	受	@SOT,1,10↵	正常終了。
関連項目	7.3.1 出力解像度		

@GOT	**出力解像度取得**		
コマンド書式	**@GOT** ↵		
返り値書式	**@GOT**, *out_1* (, *out_2* , *out_3* , *out_4*) ↵		
パラメータ	*out1-4* : 各出力の出力解像度 0 = AUTO ※初期値,　1 = VGA@60(640x480), 2 = SVGA@60(800x600),　3 = XGA@60(1024x768), 4 = WXGA@60(1280x768),　5 = WXGA@60(1280x800), 6 = Quad-VGA@60(1280x960),　7 = SXGA@60(1280x1024), 8 = WXGA@60(1360x768),　9 = WXGA@60(1366x768), 10 = SXGA+@60(1400x1050),　11 = WXGA+@60(1440x900), 12 = WXGA++@60(1600x900),　13 = UXGA@60(1600x1200), 14 = WSXGA+@60(1680x1050),　15 = VESAHD@60(1920x1080) 16 = WUXGA@60(1920x1200),　17 = QWXGA@60(2048x1152), 18 = 480i@59.94(720x480),　19 = 480p@59.94(720x480), 20 = 576i@50(720x576),　21 = 576p@50(720x576), 22 = 720p@50(1280x720),　23 = 720p@59.94(1280x720), 24 = 720p@60(1280x720),　25 = 1080i@50(1920x1080), 26 = 1080i@59.94(1920x1080),　27 = 1080i@60(1920x1080), 28 = 1080p@50(1920x1080),　29 = 1080p@59.94(1920x1080), 30 = 1080p@60(1920x1080) (注) MSD-5402SL の場合、OUT1 の解像度のみ返信します		
実行例	送	@GOT↵	出力解像度を取得。
	受	@GOT,7,30,30,30↵	OUT1 は SXGA、その他の出力は 1080p 60Hz。
関連項目	7.3.1 出力解像度		

@GTD	実際の出力解像度取得		
コマンド書式	@GTD ↵		
返り値書式	@GTD, *out_1*(, *out_2*, *out_3*, *out_4*) ↵		
パラメータ	*out1-4* : 各出力の実際の出力解像度 1 = VGA@60(640x480), 2 = SVGA@60(800x600), 3 = XGA@60(1024x768), 4 = WXGA@60(1280x768), 5 = WXGA@60(1280x800), 6 = Quad-VGA@60(1280x960), 7 = SXGA@60(1280x1024), 8 = WXGA@60(1360x768), 9 = WXGA@60(1366x768), 10 = SXGA+@60(1400x1050), 11 = WXGA+@60(1440x900), 12 = WXGA++@60(1600x900), 13 = UXGA@60(1600x1200), 14 = WSXGA+@60(1680x1050), 15 = VESAHD@60(1920x1080), 16 = WUXGA@60(1920x1200), 17 = QWXGA@60(2048x1152), 18 = 480i@59.94(720x480), 19 = 480p@59.94(720x480), 20 = 576i@50(720x576), 21 = 576p@50(720x576), 22 = 720p@50(1280x720), 23 = 720p@59.94(1280x720), 24 = 720p@60(1280x720), 25 = 1080i@50(1920x1080), 26 = 1080i@59.94(1920x1080) ※初期値, 27 = 1080i@60(1920x1080), 28 = 1080p@50(1920x1080), 29 = 1080p@59.94(1920x1080), 30 = 1080p@60(1920x1080) ※ AUTO に設定されている場合は実際に出力している解像度を返信し、AUTO 以外に設定されている場合は設定した解像度を返信します (注) MSD-5402SL の場合、OUT1 の解像度のみ返信します		
実行例	送	@GTD↵	実際の出力解像度を取得。
	受	@GTD,29,29,26,26↵	OUT1 および OUT2 は 1080p@59.94、その他の出力は 1080i@59.94 で出力している。
関連項目	7.3.1 出力解像度		

@SUM	表示機器 アスペクト比設定		
コマンド書式	**@SUM,** *ch_1*, *aspect_1 (*, *ch_2*, *aspect_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SUM,** *ch_1*, *aspect_1 (*, *ch_2*, *aspect_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	aspect_1-4 ： 表示機器のアスペクト比 0 = RESOLUTION ※初期値, 1 = 4:3, 2 = 5:4, 3 = 5:3, 4 = 16:9, 5 = 16:10		
実行例	送	@SUM,1,4↵	OUT1 に 16:9 の表示機器を接続する。
	受	@SUM,1,4↵	正常終了。
関連項目	7.3.2 表示機器 アスペクト比		

@GUM	表示機器 アスペクト比取得		
コマンド書式	**@GUM** ↵		
返り値書式	**@GUM,** *out_1*, *(out_2* , *out_3*, *out_4)* ↵		
パラメータ	*out1-4* ： 各出力の表示機器のアスペクト比 0 = RESOLUTION ※初期値, 1 = 4:3, 2 = 5:4, 3 = 5:3, 4 = 16:9, 5 = 16:10		
実行例	送	@GUM↵	接続されている表示機器のアスペクト比を取得。
	受	@GUM,4,5,5,5↵	OUT1 は 16:9、その他の出力は 16:10。
関連項目	7.3.2 表示機器 アスペクト比		

@SAP	アスペクト比設定		
コマンド書式	**@SAP,** *ch_1*, *aspect_1 (*, *ch_2*, *aspect_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SAP,** *ch_1*, *aspect_1 (*, *ch_2*, *aspect_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	aspect_1-9 ： アスペクト比 0 = AUTO-1 ※初期値, 1 = AUTO-2, 2 = 4:3, 3 = 16:9, 4 = 14:9, 5 = 16:9 LETTER BOX, 6 = 14:9 LETTER BOX, 7 = 4:3 SIDE PANEL, 8 = 14:9 SIDE PANEL, 9 = FULL, 10 = THROUGH		
実行例	送	@SAP,7,2↵	IN7 のアスペクト比を 4:3 に設定する。
	受	@SAP,7,2↵	正常終了。
関連項目	7.3.3 アスペクト比		

@GAP	アスペクト比取得		
コマンド書式	**@GAP** ↵		
返り値書式	**@GAP,** *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8* , *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルのアスペクト比設定 0 = AUTO-1 ※初期値, 1 = AUTO-2, 2 = 4:3, 3 = 16:9, 4 = 14:9, 5 = 16:9 LETTER BOX, 6 = 14:9 LETTER BOX, 7 = 4:3 SIDE PANEL, 8 = 14:9 SIDE PANEL, 9 = FULL, 10 = THROUGH		
実行例	送	@GAP↵	各入力のアスペクト比を取得。
	受	@GAP,0,0,2,0,0,0,0,0,0↵	IN3 は 4:3、その他の入力は AUTO-1。
関連項目	7.3.3 アスペクト比		

@SAR	アスペクト比復元処理設定		
コマンド書式	**@SAR**, *ch_1*, *mode_1 (*, *ch_2*, *mode_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SAR**, *ch_1*, *mode_1 (*, *ch_2*, *mode_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	mode_1-9 ： アスペクト比復元処理設定 0 = レターボックス/サイドパネル ※初期値, 1 = サイドカット/トップボトムカット		
実行例	送	@SAR,5,1↵	IN5 をサイドカット/トップボトムカットに設定する。
	受	@SAR,5,1↵	正常終了。
関連項目	7.3.4 アスペクト比復元処理		

@GAR	アスペクト比復元処理取得		
コマンド書式	**@GAR** ↵		
返り値書式	**@GAR**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8* , *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルのアスペクト比復元処理設定 0 = レターボックス/サイドパネル ※初期値, 1 = サイドカット/トップボトムカット		
実行例	送	@GAR↵	各入力のアスペクト比の復元処理を取得する。
	受	@GAR,0,0,1,0,0,0,0,0↵	IN3 は サイドカット/トップボトムカット、その他の入力はレターボックス/サイドパネル。
関連項目	7.3.4 アスペクト比復元処理		

@SOV	オーバースキャン設定		
コマンド書式	**@SOV**, *ch_1*, *overscan_1 (*, *ch_2*, *overscan_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SOV**, *ch_1*, *overscan_1 (*, *ch_2*, *overscan_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	overscan_1-9 ： オーバースキャン 100% ～ 115% ※初期値 通常のテレビ信号(NTSC/PAL/SDTV)の場合 105%, ハイビジョンのテレビ信号(HDTV)またはパソコン信号の場合 100%		
実行例	送	@SOV,7,105↵	IN7 のオーバースキャンを 105%に設定する。
	受	@SOV,7,105↵	正常終了。
関連項目	7.3.5 オーバースキャン		

@GOV	オーバースキャン取得		
コマンド書式	**@GOV** ↵		
返り値書式	**@GOV**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8* , *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルのオーバースキャン設定 100% ～ 115% ※初期値 通常のテレビ信号(NTSC/PAL/SDTV)の場合 105%, ハイビジョンのテレビ信号(HDTV)またはパソコン信号の場合 100%		
実行例	送	@GOV↵	各入力のオーバースキャンを取得。
	受	@GOV,100,100,105,100,100,100,100,100,100↵	IN3 は 105%、その他の入力は 100%。
関連項目	7.3.5 オーバースキャン		

@SNP	入力表示位置設定		
コマンド書式	**@SNP**, *ch_1*, *h_position_1*, *v_position_1 (*, *ch_2*, *h_position_2*, *v_position_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SNP**, *ch_1*, *h_position_1*, *v_position_1 (*, *ch_2*, *h_position_2*, *v_position_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	h_position_1-9 ： 水平入力表示位置 －水平入力表示サイズ設定 ～ ＋水平出力解像度 ※初期値 0		
	v_position_1-9 ： 垂直入力表示位置 －垂直入力表示サイズ設定 ～ ＋垂直出力解像度 ※初期値 0		
	(注)出力毎に解像度が異なる場合は、OUT1 の出力解像度が基準になります		
実行例	送	@SNP,1,-50,20↵	IN1 の水平表示位置を-50、垂直表示位置を+20 に設定する。
	受	@SNP,1,-50,20↵	正常終了。
関連項目	7.3.6 入力表示位置		

@GNP	入力表示位置取得		
コマンド書式	**@GNP** ↵		
返り値書式	**@GNP**, *h_in_1*, *v_in_1*, *h_in_2*, *v_in_2*, *h_in_3*, *v_in_3*, *h_in_4*, *v_in_4*, *h_in_5*, *v_in_5*, *h_in_6*, *v_in_6*, *h_in_7*, *v_in_7*, *h_in_8*, *v_in_8*, *h_in_9*, *v_in_9* ↵		
パラメータ	*h_in1-9* ： 各入力チャンネルの水平入力表示位置 －水平入力表示サイズ設定 ～ ＋水平出力解像度 ※初期値 0		
	v_in1-9 ： 各入力チャンネルの垂直入力表示位置 －垂直入力表示サイズ設定 ～ ＋垂直出力解像度 ※初期値 0		
	(注)出力毎に解像度が異なる場合は、OUT1 の出力解像度が基準になります		
実行例	送	@GNP↵	入力表示位置を取得。
	受	@GNP,-50,20,0,0,0,0, 0,0,0,0,0,0,0,0,0,0,0↵	IN1 の水平表示位置は-50、垂直表示位置は 20、その他の入力の水平、垂直表示位置は全て 0。
関連項目	7.3.6 入力表示位置		

@SNS	入力表示サイズ設定		
コマンド書式	**@SNS**, *ch_1*, *h_size_1*, *v_size_1 (*, *ch_2*, *h_size_2*, *v_size_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SNS**, *ch_1*, *h_size_1*, *v_size_1 (*, *ch_2*, *h_size_2*, *v_size_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	h_size_1-9 ： 水平入力表示サイズ 水平出力解像度÷4 ～ 水平出力解像度×4 ※初期値 水平出力解像度		
	v_size_1-9 ： 垂直入力表示サイズ 垂直出力解像度÷4 ～ 垂直出力解像度×4 ※初期値 垂直出力解像度		
	(注)出力毎に解像度が異なる場合は、OUT1 の出力解像度が基準になります		
実行例	送	@SNS,1,1925,1084↵	IN1 の水平表示サイズを 1925、垂直表示サイズを 1084 に設定する。
	受	@SNS,1,1925,1084↵	正常終了。
関連項目	7.3.7 入力表示サイズ		

@GNS	**入力表示サイズ取得**		
コマンド書式	**@GNS** ↵		
返り値書式	**@GNS**, *h_in_1*, *v_in_1*, *h_in_2*, *v_in_2*, *h_in_3*, *v_in_3*, *h_in_4*, *v_in_4*, *h_in_5*, *v_in_5*, *h_in_6*, *v_in_6*, *h_in_7*, *v_in_7*, *h_in_8*, *v_in_8*, *h_in_9*, *v_in_9* ↵		
パラメータ	*h_in_1-9* ： 各入力チャンネルの水平入力表示サイズ 水平出力解像度÷4 ～ 水平出力解像度×4 ※初期値 水平出力解像度		
	v_in_1-9 ： 各入力チャンネルの垂直入力表示サイズ 垂直出力解像度÷4 ～ 垂直出力解像度×4 ※初期値 垂直出力解像度		
	(注)出力毎に解像度が異なる場合は、OUT1 の出力解像度が基準になります		
実行例	送	@GNS↵	入力表示サイズを取得。
	受	@GNS,1925,1084,1920,1080,1920,1080,1920,1080,1920,1080,1920,1080,1920,1080,1920,1080↵	IN1 の水平表示サイズは 1925、垂直表示サイズは 1084、その他の入力の水平表示サイズは 1920、垂直表示サイズは 1080。
関連項目	7.3.7 入力表示サイズ		

@SNM	**入力マスキング設定**		
コマンド書式	**@SNM**, *ch*, *left*, *right*, *top*, *bottom* ↵		
返り値書式	**@SNM**, *ch*, *left*, *right*, *top*, *bottom* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	left ： 入力左側マスキング 水平入力表示位置 ～ 入力右側マスキング ※初期値 0		
	right ： 入力右側マスキング 入力左側マスキング ～ 水平入力表示位置＋水平入力表示サイズ ※初期値 水平入力表示サイズ		
	top ： 入力上側マスキング 垂直入力表示位置 ～ 入力下側マスキング ※初期値 0		
	bottom ： 入力下側マスキング 入力上側マスキング ～ 垂直入力表示位置＋垂直入力表示サイズ ※初期値 垂直入力表示サイズ		
実行例	送	@SNM,1,0,1920,0,1080↵	IN1 のマスキングを、左側 0、右側 1920、上側 0、下側 1080 に設定する。
	受	@SNM,1,0,1920,0,1080↵	正常終了。
関連項目	7.3.8 入力マスキング		

@GNM	**入力マスキング取得**		
コマンド書式	**@GNM**, *ch* ↵		
返り値書式	**@GNM**, *ch*, *left*, *right*, *top*, *bottom* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	left ： 入力左側マスキング 水平入力表示位置 ～ 入力右側マスキング ※初期値 0		
	right ： 入力右側マスキング 入力左側マスキング ～ 水平入力表示位置＋水平入力表示サイズ ※初期値 水平入力表示サイズ		
	top ： 入力上側マスキング 垂直入力表示位置 ～ 入力下側マスキング ※初期値 0		
	bottom ： 入力下側マスキング 入力上側マスキング ～ 垂直入力表示位置＋垂直入力表示サイズ ※初期値 垂直入力表示サイズ		
実行例	送	@GNM,1↵	IN1 のマスキングを取得。
	受	@GNM,1,0,1920,0,1080↵	左側 0、右側 1920、上側 0、下側 1080。
関連項目	7.3.8 入力マスキング		

@IAS	**入力オートサイジング**		
コマンド書式	**@IAS**, *ch_1 (, ch_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@IAS**, *ch_1 (, ch_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
実行例	送	@IAS,1↵	IN1 から入力された映像が表示機器いっぱいに表示されるよう、@SAP アスペクト比設定(P.27)、@SOV オーバースキャン設定(P.28)、@SNP 入力表示位置設定(P.29)、@SNS 入力表示サイズ設定(P.29)、@SNM 入力マスキング設定(P.30)を初期化する。
	受	@IAS,1↵	正常終了。
関連項目	7.3.9 入力オートサイジング		

@SOP	**出力表示位置設定**		
コマンド書式	**@SOP**, *ch_1*, *h_position_1*, *v_position_1 (, ch_2*, *h_position_2*, *v_position_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SOP**, *ch_1*, *h_position_1*, *v_position_1 (, ch_2*, *h_position_2*, *v_position_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	h_position_1-4 ： 水平出力表示位置 －水平出力表示サイズ設定 ～ ＋水平出力解像度 ※初期値 0		
	v_position_1-4 ： 垂直出力表示位置 －垂直出力表示サイズ設定 ～ ＋垂直出力解像度 ※初期値 0		
実行例	送	@SOP,1,5,20↵	OUT1 の水平表示位置を+5、垂直表示位置を+20 に設定する。
	受	@SOP,1,5,20↵	正常終了。
関連項目	7.3.10 出力表示位置		

@GOP	出力表示位置取得		
コマンド書式	@GOP ↵		
返り値書式	@GOP, *h_out_1*, *v_out_1* (, *h_out_2*, *v_out_2* , *h_out_3*, *v_out_3*, *h_out_4*, *v_out_4*) ↵		
パラメータ	*h_out_1-4* ： 各出力の水平出力表示位置 －水平出力表示サイズ設定 ～ ＋水平出力解像度 ※初期値 0		
	v_out_1-4 ： 各出力の垂直出力表示位置 －垂直出力表示サイズ設定 ～ ＋垂直出力解像度 ※初期値 0		
実行例	送 受	@GOP↵ @GOP,5,20,0,0,0,0,0,0↵	出力表示位置を取得。 OUT1 の水平表示位置は+5、垂直表示位置は+20、その他の出力の表示位置は水平、垂直ともに 0。
関連項目	7.3.10 出力表示位置		

@SOS	出力表示サイズ設定		
コマンド書式	@SOS, *ch_1*, *h_size_1*, *v_size_1* (, *ch_2*, *h_size_2*, *v_size_2*･･･) ↵		
返り値書式	@SOS, *ch_1*, *h_size_1*, *v_size_1* (, *ch_2*, *h_size_2*, *v_size_2*･･･) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	h_size_1-4 ： 水平出力表示サイズ 水平出力解像度÷4 ～ 水平出力解像度×4 ※初期値 水平出力解像度		
	v_size_1-4 ： 垂直出力表示サイズ 垂直出力解像度÷4 ～ 垂直出力解像度×4 ※初期値 垂直出力解像度		
実行例	送 受	@SOS,1,1920,1080↵ @SOS,1,1920,1080↵	OUT1 の水平表示サイズを 1920、垂直表示サイズを 1080 に設定する。 正常終了。
関連項目	7.3.11 出力表示サイズ		

@GOS	出力表示サイズ取得		
コマンド書式	@GOS ↵		
返り値書式	@GOS, *h_out_1*, *v_out_1* (, *h_out_2*, *v_out_2* , *h_out_3*, *v_out_3*, *h_out_4*, *v_out_4*) ↵		
パラメータ	*h_out_1-4* ： 各出力の水平出力表示サイズ 水平出力解像度÷4 ～ 水平出力解像度×4 ※初期値 水平出力解像度		
	v_out_1-4 ： 各出力の垂直出力表示サイズ 垂直出力解像度÷4 ～ 垂直出力解像度×4 ※初期値 垂直出力解像度		
実行例	送 受	@GOS↵ @GOS,1920,1035,1920,1080, 1920,1080,1920,1080↵	出力表示サイズを取得。 OUT1 の水平表示サイズは 1920、垂直表示サイズは 1035、その他の出力の水平表示サイズは 1920、垂直表示サイズは 1080。
関連項目	7.3.11 出力表示サイズ		

@SOM	**出力マスキング設定**		
コマンド書式	**@SOM**, *ch*, *left*, *right*, *top*, *bottom* ↵		
返り値書式	**@SOM**, *ch*, *left*, *right*, *top*, *bottom* ↵		
パラメータ	*ch* ： 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	left ： 出力左側マスキング 水平出力表示位置（ただし 0 以上）～ 出力右側マスキング ※初期値 0		
	right ： 出力右側マスキング 出力左側マスキング ～ 水平出力表示位置＋水平出力表示サイズ（ただし水平出力解像度以下） ※初期値 水平出力解像度		
	top ： 出力上側マスキング 垂直出力表示位置（ただし 0 以上）～ 出力下側マスキング ※初期値 0		
	bottom ： 出力下側マスキング 出力上側マスキング ～ 垂直出力表示位置＋垂直出力表示サイズ（ただし垂直出力解像度以下） ※初期値 垂直出力解像度		
実行例	送	@SOM,1,0,1920,0,1080↵	OUT1 のマスキングを、左側 0、右側 1920、上側 0、下側 1080 に設定する。
	受	@SOM,1,0,1920,0,1080↵	正常終了。
関連項目	7.3.12 出力マスキング		

@GOM	**出力マスキング取得**		
コマンド書式	**@GOM**, *ch* ↵		
返り値書式	**@GOM**, *ch*, *left*, *right*, *top*, *bottom* ↵		
パラメータ	*ch* ： 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	left ： 出力左側マスキング 水平出力表示位置（ただし 0 以上）～ 出力右側マスキング ※初期値 0		
	right ： 出力右側マスキング 出力左側マスキング ～ 水平出力表示位置＋水平出力表示サイズ（ただし水平出力解像度以下） ※初期値 水平出力解像度		
	top ： 出力上側マスキング 垂直出力表示位置（ただし 0 以上）～ 出力下側マスキング ※初期値 0		
	bottom ： 出力下側マスキング 出力上側マスキング ～ 垂直出力表示位置＋垂直出力表示サイズ（ただし垂直出力解像度以下 ※初期値 垂直出力解像度		
実行例	送	@GOM,1↵	OUT1 の出力マスキングを取得。
	受	@GOM,1,0,1920,0,1080↵	左側 0、右側 1920、上側 0、下側 1080。
関連項目	7.3.12 出力マスキング		

@OAS	出力オートサイジング		
コマンド書式	**@OAS,** *ch_1 (, ch_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@OAS,** *ch_1 (, ch_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
実行例	送	@OAS,1↵	OUT1 の出力映像が表示機器いっぱいに表示されるよう、@SOP 出力表示位置設定(P.31)、@SOS 出力表示サイズ設定(P.32)、@SOM 出力マスキング設定(P.33)を初期化する。
	受	@OAS,1↵	正常終了。
関連項目	7.3.13 出力オートサイジング		

@SBC	バックカラー設定		
コマンド書式	**@SBC,** *ch_1, red_1, green_1, blue_1 (, ch_2, red_2, green_2, blue_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SBC,** *ch_1, red_1, green_1, blue_1 (, ch_2, red_2, green_2, blue_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	red_1-4 ： バックカラー(赤) *green_1-4* ： バックカラー(緑) *blue_1-4* ： バックカラー(青) 0 ～ 255 ※初期値 0		
実行例	送	@SBC,1,128,128,128↵	OUT1 のバックカラーを RGB ともに 128(灰色)に設定する。
	受	@SBC,1,128,128,128↵	正常終了。
関連項目	7.3.14 バックカラー		

@GBC	バックカラー取得		
コマンド書式	**@GBC,** *ch* ↵		
返り値書式	**@GBC,** *ch, red, green, blue* ↵		
パラメータ	*ch* ： 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	red ： バックカラー(赤) *green* ： バックカラー(緑) *blue* ： バックカラー(青) 0 ～ 255 ※初期値 0		
実行例	送	@GBC,1↵	OUT1 のバックカラーを取得。
	受	@GBC,1,128,128,128↵	RGB ともに 128(灰色)。
関連項目	7.3.14 バックカラー		

@STP	テストパターン設定		
コマンド書式	**@STP**, *ch_1*, *pattern_1*, *scroll_1 (*, *ch_2*, *pattern_2*, *scroll_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@STP**, *ch_1*, *pattern_1*, *scroll_1 (*, *ch_2*, *pattern_2*, *scroll_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* : 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	pattern_1-4 : テストパターン 0 = OFF ※ 初期値, 1 = VERTICAL COLOR BAR, 2 = HORIZONTAL COLOR BAR, 3 = VERTICAL GRAY SCALE, 4 = HORIZONTAL GRAY SCALE, 5 = VERTICAL LAMP, 6 = HORIZONTAL LAMP, 7 = 100% WHITE RASTER, 8 = 50% WHITE RASTER, 9 = 100% RED RASTER, 10 = 100% GREEN RASTER, 11 = 100% BLUE RASTER, 12 = CROSS HATCH, 13 = OUTPUT FRAME, 14 = VERTICAL STRIPE, 15 = HORIZONTAL STRIPE, 16 = VERTICAL ZEBRA, 17 = HORIZONTAL ZEBRA		
	scroll_1-4 : スクロール 0 = OFF ※ 初期値, 1 = 3 ピクセル/フレーム ～ 10 = 30 ピクセル/フレーム スクロールを行う場合は、設定値×3=1 フレーム毎にスクールするピクセル数です		
実行例	送	@STP,1,1,0↵	OUT1 に VERTICAL COLOR BAR を表示し、スクロールしない。
	受	@STP,1,1,0↵	正常終了。
関連項目	7.3.15 テストパターン		

@GTP	テストパターン取得		
コマンド書式	**@GTP** ↵		
返り値書式	**@GTP**, *p_out_1*, *s_out_1 (*, *p_out_2*, *s_out_2*, *p_out_3*, *s_out_3*, *p_out_4*, *s_out_4)* ↵		
パラメータ	*p_out_1-4* : 各出力のテストパターン 0 = OFF ※ 初期値, 1 = VERTICAL COLOR BAR, 2 = HORIZONTAL COLOR BAR, 3 = VERTICAL GRAY SCALE, 4 = HORIZONTAL GRAY SCALE, 5 = VERTICAL LAMP, 6 = HORIZONTAL LAMP, 7 = 100% WHITE RASTER, 8 = 50% WHITE RASTER, 9 = 100% RED RASTER, 10 = 100% GREEN RASTER, 11 = 100% BLUE RASTER, 12 = CROSS HATCH, 13 = OUTPUT FRAME, 14 = VERTICAL STRIPE, 15 = HORIZONTAL STRIPE, 16 = VERTICAL ZEBRA, 17 = HORIZONTAL ZEBRA		
	s_out_1-4 : スクロール 0 = OFF ※ 初期値, 1 = 3 ピクセル/フレーム ～ 10 = 30 ピクセル/フレーム スクロールを行う場合は、設定値×3=1 フレーム毎にスクールするピクセル数です		
実行例	送	@GTP↵	テストパターンの出力設定を取得する。
	受	@GTP,3,1,0,0,0,0,0,0↵	OUT1 は VERTICAL GRAY SCALE を 3 ピクセル/フレームでスクロールし、その他の出力はテストパターンを出力しない。
関連項目	7.3.15 テストパターン		

3.3.5 画質設定

@SBR	入力ブライトネス設定		
コマンド書式	**@SBR**, *ch_1*, *bright_1*, (, *ch_2*, *bright_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SBR**, *ch_1*, *bright_1*, (, *ch_2*, *bright_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	bright_1-9 ： ブライトネス 80 ～ 120 ※初期値 100		
実行例	送	@SBR,3,110↵	IN3 のブライトネスを 110%に設定する。
	受	@SBR,3,110↵	正常終了。
関連項目	7.4.1 入力ブライトネス		

@GBR	入力ブライトネス取得		
コマンド書式	**@GBR** ↵		
返り値書式	**@GBR**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルのブライトネス 80 ～ 120 ※初期値 100		
実行例	送	@GBR↵	ブライトネス設定を取得。
	受	@GBR,110,100,100,100, 100,100,100,100,100↵	IN1 は 110%、その他の入力は 100%。
関連項目	7.4.1 入力ブライトネス		

@SCO	入力コントラスト設定		
コマンド書式	**@SCO**, *ch_1*, *r_1*, *g_1*, *b_1* (, *ch_2*, *r_2*, *g_2*, *b_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SCO**, *ch_1*, *r_1*, *g_1*, *b_1* (, *ch_2*, *r_2*, *g_2*, *b_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	r_1-9 ： コントラスト(赤) *g_1-9* ： コントラスト(緑) *b_1-9* ： コントラスト(青) 0 ～ 200 ※初期値 100		
実行例	送	@SCO,3,105,100,95↵	IN3 のコントラストを赤 105%、緑 100%、青 95%に設定する。
	受	@SCO,3,105,100,95↵	正常終了。
関連項目	7.4.2 入力コントラスト		

@GCO	入力コントラスト取得		
コマンド書式	**@GCO**, *ch* ↵		
返り値書式	**@GCO**, *ch*, *red*, *green*, *blue* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	red ： コントラスト(赤) *green* ： コントラスト(緑) *blue* ： コントラスト(青) 0 ～ 200 ※初期値 100		
実行例	送	@GCO,3↵	IN3 のコントラスト設定を取得。
	受	@GCO,3,105,100,95↵	赤 105%、緑 100%、青 95%。
関連項目	7.4.2 入力コントラスト		

@SHU	色相(HUE)設定		
コマンド書式	**@SHU**, *ch_1*, *hue_1* (, *ch_2*, *hue_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SHU**, *ch_1*, *hue_1* (, *ch_2*, *hue_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	hue_1-9 ： 色相(HUE) 0 ～ 359 ※初期値 0		
実行例	送	@SHU,1,60↵	IN1 の色相を 60° に設定する。
	受	@SHU,1,60↵	正常終了。
関連項目	7.4.3 色相 (HUE)		

@GHU	色相(HUE)取得		
コマンド書式	**@GHU** ↵		
返り値書式	**@GHU**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルの色相(HUE) 0 ～ 359 ※初期値 0		
実行例	送	@GHU↵	色相設定を取得。
	受	@GHU,60,0,0,0,0,0,0,0,0↵	IN1 は 60° 、その他の入力は 0° 。
関連項目	7.4.3 色相 (HUE)		

@SST	サチレーション(彩度)設定		
コマンド書式	**@SST**, *ch_1*, *saturation_1* (, *ch_2*, *saturation_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SST**, *ch_1*, *saturation_1* (, *ch_2*, *saturation_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	saturation_1-9 ： サチレーション(彩度) 0 ～ 200 ※初期値 100		
実行例	送	@SST,5,105↵	IN5 のサチレーションを 105%に設定する。
	受	@SST,5,105↵	正常終了。
関連項目	7.4.4 彩度 (SATURATION)		

@GST	サチレーション(彩度)取得		
コマンド書式	@GST ↵		
返り値書式	@GST, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルのサチレーション(彩度) 0 ～ 200 ※初期値 100		
実行例	送	@GST↵	サチレーションを取得する。
	受	@GST,100,100,100,100,105,100, 100,100,100↵	IN5 は 105%、その他の入力は 100%。
関連項目	7.4.4 彩度 （SATURATION）		

@SSU	セットアップレベル設定		
コマンド書式	@SSU, *ch_1*, *setup_1* (, *ch_2*, *setup_2*･･･) ↵		
返り値書式	@SSU, *ch_1*, *setup_1* (, *ch_2*, *setup_2*･･･) ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	setup_1-9 ： セットアップレベル −20 = −20×0.5(−10.0%) ～ +20 = +20×0.5(+10.0%) ※初期値 ±0 = ±0.0%		
実行例	送	@SSU,5,15↵	IN5 のセットアップレベルを+7.5%に設定する。
	受	@SSU,5,15↵	正常終了。
関連項目	7.4.5 セットアップレベル		

@GSU	セットアップレベル取得		
コマンド書式	@GSU ↵		
返り値書式	@GSU, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルのセットアップレベル −20 = −20×0.5(−10.0%) ～ +20 = +20×0.5(+10.0%) ※初期値 ±0 = ±0.0%		
実行例	送	@GSU↵	セットアップレベルを取得する。
	受	@GSU,0,0,0,0,15,0,0,0,0↵	IN5 は+7.5%、その他の入力は 0%。
関連項目	7.4.5 セットアップレベル		

@IDC	入力デフォルトカラー		
コマンド書式	@IDC, *ch_1* (, *ch_2*･･･) ↵		
返り値書式	@IDC, *ch_1* (, *ch_2*･･･) ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
実行例	送	@IDC,1↵	IN1 の@SBR 入力ブライトネス設定(P.36)、@SCO 入力コントラスト設定(P.36)、@SHU 色相(HUE)設定(P.37)、@SST サチレーション(彩度)設定(P.37)、@SSU セットアップレベル設定(P.38)を初期化する。
	受	@IDC,1↵	正常終了。
関連項目	7.4.6 入力デフォルトカラー		

@SOB	出力ブライトネス設定		
コマンド書式	**@SOB**, *ch_1*, *bright_1* (, *ch_2*, *bright_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SOB**, *ch_1*, *bright_1* (, *ch_2*, *bright_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	bright_1-4 ： ブライトネス 80 ～ 120 ※初期値 100		
実行例	送	@SOB,1,110↵	OUT1 のブライトネスを 110%に設定する。
	受	@SOB,1,110↵	正常終了。
関連項目	7.4.7 出力ブライトネス		

@GOB	出力ブライトネス取得		
コマンド書式	**@GOB** ↵		
返り値書式	**@GOB**, *out_1* (, *out_2* , *out_3* , *out_4*) ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力のブライトネス 80 ～ 120 ※初期値 100		
実行例	送	@GOB↵	出力のブライトネス設定を取得。
	受	@GOB,110,100,100,100↵	OUT1 は 110%、その他の出力は 100%。
関連項目	7.4.7 出力ブライトネス		

@SOC	出力コントラスト設定		
コマンド書式	**@SOC**, *ch_1*, *red_1*, *green_1*, *blue_1* (, *ch_2*, *red_2*, *green_2*, *blue_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SOC**, *ch_1*, *red_1*, *green_1*, *blue_1* (, *ch_2*, *red_2*, *green_2*, *blue_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	red_1-4 ： コントラスト(赤) *green_1-4* ： コントラスト(緑) *blue_1-4* ： コントラスト(青) 0 ～ 200 ※初期値 100		
実行例	送	@SOC,1,105,100,95↵	OUT1 のコントラストを赤 105%、緑 100%、青 95%に設定する。
	受	@SOC,1,105,100,95↵	正常終了。
関連項目	7.4.8 出力コントラスト		

@GOC	出力コントラスト取得		
コマンド書式	**@GOC**, *ch* ↵		
返り値書式	**@GOC**, *ch*, *red*, *green*, *blue* ↵		
パラメータ	*ch* ： 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	red ： コントラスト(赤) *green* ： コントラスト(緑) *blue* ： コントラスト(青) 0 ～ 200 ※初期値 100		
実行例	送	@GOC,1↵	OUT1 のコントラスト設定を取得。
	受	@GOC,1,105,100,95↵	赤 105%、緑 100%、青 95%。
関連項目	7.4.8 出力コントラスト		

@ODC	**出力デフォルトカラー**		
コマンド書式	**@ODC,** *ch_1 (, ch_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@ODC,** *ch_1 (, ch_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
実行例	送	@ODC,1↵	OUT1 の@SOB 出力ブライトネス設定(P.39)、@SOC 出力コントラスト設定(P.39)を初期化する。
	受	@ODC,1↵	正常終了。
関連項目	7.4.9 出力デフォルトカラー		

3.3.6 入力設定

@SDT	デジタル信号の無入力監視設定		
コマンド書式	**@SDT,** *ch_1*, *time_1 (, ch_2*, *time_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SDT,** *ch_1*, *time_1 (, ch_2*, *time_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-5* ： 入力チャンネル 0 = 全デジタル入力, 1 = IN1 ～ 5 = IN5		
	time_1-5 ： 監視時間 0 = OFF, 2000 = 2 秒 ～ 15000 = 15 秒 ※初期値 10000 = 10 秒 100ms 単位で設定し、下 2 桁に 0 以外を指定した場合は切り捨てられます(例えば 2955 と指定すると、2900ms に設定されます)		
実行例	送	@SDT,3,6000↵	IN3 の無入力監視時間を 6000ms(6 秒)に設定する。
	受	@SDT,3,6000↵	正常終了。
関連項目	7.5.1 デジタル信号の無入力監視		

@GDT	デジタル信号の無入力監視取得		
コマンド書式	**@GDT** ↵		
返り値書式	**@GDT,** *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ↵		
パラメータ	*in_1-5* ： 各入力チャンネルの監視時間 0 = OFF, 2000 = 2 秒 ～ 15000 = 15 秒 ※初期値 10000 = 10 秒		
実行例	送	@GDT↵	入力映像信号の無入力監視時間を取得。
	受	@GDT,6000,10000, 10000,4000,4000↵	IN1 は 6000ms(6 秒)、IN2 と IN3 は 10000ms(10 秒)、IN4 と IN5 は 4000ms(4 秒)。
関連項目	7.5.1 デジタル信号の無入力監視		

@SHE	HDCP 入力の許可/禁止設定		
コマンド書式	**@SHE,** *ch_1*, *hdcp_1 (, ch_2*, *hdcp_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SHE,** *ch_1*, *hdcp_1 (, ch_2*, *hdcp_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-5* ： 入力チャンネル 0 = 全デジタル入力, 1 = IN1 ～ 5 = IN5		
	hdcp_1-5 ： HDCP 入力の許可/禁止 0 = DISABLE(許可しない), 1 = ENABLE(許可する) ※初期値		
実行例	送	@SHE,1,0↵	IN1 の HDCP 入力を許可しない。
	受	@SHE,1,0↵	正常終了。
関連項目	7.5.2 HDCP入力の許可／禁止		

@GHE	HDCP 入力の許可/禁止設定取得		
コマンド書式	**@GHE** ↵		
返り値書式	**@GHE,** *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ↵		
パラメータ	*in_1-5* ： 各入力チャンネルの HDCP 入力の許可/禁止 0 = DISABLE(許可しない), 1 = ENABLE(許可する) ※初期値		
実行例	送	@GHE↵	HDCP 入力の許可/禁止設定を取得。
	受	@GHE,1,1,0,1,1↵	IN3 は HDCP 入力を許可しない、その他の入力は HDCP 入力を許可する
関連項目	7.5.2 HDCP入力の許可／禁止		

@SIQ	入力イコライザ設定		
コマンド書式	**@SIQ**, *ch_1*, *level_1* (, *ch_2*, *level_2*･･･) ↵		
返り値書式	**@SIQ**, *ch_1*, *level_1* (, *ch_2*, *level_2*･･･) ↵		
パラメータ	*ch_1-5* ： 入力チャンネル 0 = 全デジタル入力, 1 = IN1 ～ 5 = IN5		
	level_1-5 ： 入力イコライザ 0 = OFF, 1 = ON ※初期値		
実行例	送	@SIQ,3,0↵	IN3 の入力イコライザを OFF に設定する。
	受	@SIQ,3,0↵	正常終了。
関連項目	7.5.3 入力イコライザ		

@GIQ	入力イコライザ取得		
コマンド書式	**@GIQ** ↵		
返り値書式	**@GIQ**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ↵		
パラメータ	*in_1-5* ： 各入力チャンネルの入力イコライザ 0 = OFF, 1 = ON ※初期値		
実行例	送	@GIQ↵	入力イコライザを取得。
	受	@GIQ,0,1,1,1,1↵	IN1 は入力イコライザ OFF、その他の入力は入力イコライザ ON。
関連項目	7.5.3 入力イコライザ		

@SAI	アナログ入力 信号種別設定		
コマンド書式	**@SAI**, *ch_1*, *type_1* (, *ch_2*, *type_2*･･･) ↵		
返り値書式	**@SAI**, *ch_1*, *type_1* (, *ch_2*, *type_2*･･･) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 入力チャンネル 0 = 全アナログ入力, 6 = IN6 ～ 9 = IN9		
	type_1-4 ： 信号種別 0 = AUTO ※初期値, 1 = RGB, 2 = YPbPr, 3 = VIDEO AUTO, 4 = VIDEO, 5 = Y/C		
実行例	送	@SAI,0,2↵	全入力チャンネルの信号種別を YPbPr に設定する。
	受	@SAI,0,2↵	正常終了。
関連項目	7.5.4 アナログ入力 信号種別		

@GAI	アナログ入力 信号種別取得		
コマンド書式	**@GAI** ↵		
返り値書式	**@GAI**, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_6-9* ： 各入力チャンネルの信号種別 0 = AUTO ※初期値, 1 = RGB, 2 = YPbPr, 3 = VIDEO AUTO, 4 = VIDEO, 5 = Y/C		
実行例	送	@GAI↵	アナログ入力の信号種別を取得。
	受	@GAI,0,0,2,0↵	IN8 は YPbPr、その他の入力は AUTO。
関連項目	7.5.4 アナログ入力 信号種別		

@SID	**入力映像信号 OFF の自動検出設定**		
コマンド書式	**@SID**, *ch_1*, *detect_1* (, *ch_2*, *detect_2*・・・) ↵		
返り値書式	**@SID**, *ch_1*, *detect_1* (, *ch_2*, *detect_2*・・・) ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	detect_1-9 ： 自動検出 0 = OFF, 1 = ON ※初期値		
実行例	送	@SID,8,0↵	IN8 は入力映像信号が途切れた場合に、瞬時に映像出力を OFF にしない。
	受	@SID,8,0↵	正常終了。
関連項目	7.5.5 入力映像信号OFFの自動検出		

@GID	**入力映像信号 OFF の自動検出設定取得**		
コマンド書式	**@GID** ↵		
返り値書式	**@GID**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルの自動検出 0 = OFF, 1 = ON ※初期値		
実行例	送	@GID↵	入力映像信号 OFF の自動検出設定を取得。 IN8 は入力映像信号が途切れた場合に、瞬時に映像出力を OFF にしない、その他の入力は OFF にする。
	受	@GID,1,1,1,1,1,1,1,0,1↵	
関連項目	7.5.5 入力映像信号OFFの自動検出		

3.3.7 入力タイミング設定

@SHT	水平総ドット数設定		
コマンド書式	**@SHT**, *ch*, *h_total* ↵		
返り値書式	**@SHT**, *ch*, *h_total* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 0 = 全アナログ入力, 6 = IN6 ～ 9 = IN9		
	h_total ： 水平総ドット数 400 ～ 4125 (ただサンプリングクロックが 13MHz～162MHz の範囲内) ※初期値 入力された信号により異なります		
実行例	送 受	@SHT,6,1344↵ @SHT,6,1344↵	IN6 の水平総ドット数を 1344 に設定する。 正常終了。
	送 受	@SHT,6,1344↵ @ERR,3↵	アナログ RGB 信号またはアナログ YPbPr 信号が入力されていない場合は、エラーが返されます。
関連項目	7.6.1 水平総ドット数		
注意事項	アナログ RGB 信号またはアナログ YPbPr 信号が入力されている場合のみ有効なコマンドです。		

@GHT	水平総ドット数取得		
コマンド書式	**@GHT** ↵		
返り値書式	**@GHT**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルの水平総ドット数 400 ～ 4125 (ただしサンプリングクロックが 13MHz～162MHz の範囲内) ※初期値 入力された信号により異なります		
実行例	送 受	@GHT↵ @GHT,2200,2200,0,2640, 1344,1792,0,1792,0↵	水平総ドット数を取得。 信号が入力されていないチャンネルは 0 が返されます。
関連項目	7.6.1 水平総ドット数		

@SHS	水平取り込み開始位置設定		
コマンド書式	**@SHS,** *ch*, *h_start* ↵		
返り値書式	**@SHS,** *ch*, *h_start* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	h_start ： 水平取り込み開始位置 64 ～ 2900 (ただし水平総ドット数－水平表示期間以下) ※初期値 入力された信号により異なります		
実行例	送	@SHS,5,296↵	IN5 の水平取り込み開始位置を 296 に設定する。
	受	@SHS,5,296↵	正常終了。
	送	@SHS,6,296↵	信号が入力されていない場合は、エラーが返されます。
	受	@ERR,3↵	
関連項目	7.6.2 水平取り込み開始位置		
注意事項	信号が入力されている場合のみ有効なコマンドです。		

@GHS	水平取り込み開始位置取得		
コマンド書式	**@GHS** ↵		
返り値書式	**@GHS,** *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルの水平取り込み開始位置 64 ～ 2900 (ただし水平総ドット数－水平表示期間以下) ※初期値 入力された信号により異なります		
実行例	送	@GHS↵	水平取り込み開始位置を取得。
	受	@GHS,192,192,496,0,296, 0,378,378,0↵	信号が入力されていないチャンネルは 0 が返されます。
関連項目	7.6.2 水平取り込み開始位置		

@SHD	水平表示期間設定		
コマンド書式	**@SHD,** *ch*, *h_disp* ↵		
返り値書式	**@SHD,** *ch*, *h_disp* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	h_disp ： 水平表示期間 64 ～ 2900 (ただし水平総ドット数－64 以下) ※初期値 入力された信号により異なります		
実行例	送	@SHD,5,1024↵	IN5 の水平表示期間を 1024 に設定する。
	受	@SHD,5,1024↵	正常終了。
	送	@SHD,6,1024↵	信号が入力されていない場合は、エラーが返されます。
	受	@ERR,3↵	
関連項目	7.6.3 水平表示期間		
注意事項	信号が入力されている場合のみ有効なコマンドです。		

@GHD	水平表示期間取得		
コマンド書式	@GHD ↵		
返り値書式	@GHD, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルの水平表示期間 64 ～ 2900 (ただし水平総ドット数－64 以下) ※初期値 入力された信号により異なります		
実行例	送	@GHD↵	水平表示期間を取得。
	受	@GHD,1920,1920,0,1920, 1024,1360,0,1360,0↵	信号が入力されていないチャンネルは 0 が返されます。
関連項目	7.6.3 水平表示期間		

@SVS	垂直取り込み開始位置設定		
コマンド書式	@SVS, *ch*, *v_start* ↵		
返り値書式	@SVS, *ch*, *v_start* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	v_start ： 垂直取り込み開始位置 10 ～ 2048 (ただし垂直総ライン数－垂直表示期間以下) ※初期値 入力された信号により異なります		
実行例	送	@SVS,5,35↵	IN5 の垂直取り込み開始位置を 35 に設定する。
	受	@SVS,5,35↵	正常終了。
	送	@SVS,6,35↵	信号が入力されていない場合は、エラーが返されます。
	受	@ERR,3↵	
関連項目	7.6.4 垂直取り込み開始位置		
注意事項	信号が入力されている場合のみ有効なコマンドです。		

@GVS	垂直取り込み開始位置取得		
コマンド書式	@GVS ↵		
返り値書式	@GVS, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルの垂直取り込み開始位置 10 ～ 2048 (ただし垂直総ライン数－垂直表示期間以下) ※初期値 入力された信号により異なります		
実行例	送	@GVS↵	垂直取り込み開始位置を取得。
	受	@GVS,40,0,40,40,35,0, 24,24,0↵	信号が入力されていないチャンネルは 0 が返されます。
関連項目	7.6.4 垂直取り込み開始位置		

@SVD	垂直表示期間設定		
コマンド書式	**@SVD,** *ch*, *v_disp* ↵		
返り値書式	**@SVD,** *ch*, *v_disp* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	v_disp ： 垂直表示期間 10 ～ 2048 (ただし垂直総ライン数－10 以下) ※初期値 入力された信号により異なります		
実行例	送	@SVD,5,768↵	IN5 の垂直表示期間を 768 に設定する。
	受	@SVD,5,768↵	正常終了。
	送	@SVD,5,768↵	信号が入力されていない場合は、エラーが返されます。
	受	@ERR,3↵	
関連項目	7.6.5 垂直表示期間		
注意事項	信号が入力されている場合のみ有効なコマンドです。		

@GVD	垂直表示期間取得		
コマンド書式	**@GVD** ↵		
返り値書式	**@GVD,** *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルの垂直表示期間 10 ～ 2048 (ただし垂直総ライン数－10 以下) ※初期値 入力された信号により異なります		
実行例	送	@GVD↵	垂直表示期間を取得。
	受	@GVD,0,1080,1080,900, 768,0,900,0,0↵	信号が入力されていないチャンネルは 0 が返されます。
関連項目	7.6.5 垂直表示期間		

@AIS	自動計測		
コマンド書式	**@AIS,** *ch* ↵		
返り値書式	**@AIS,** *ch* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 6 = IN6 ～ 9 = IN9		
実行例	送	@AIS,6↵	IN6 の取り込み開始位置設定を自動計測する。
	受	@AIS,6↵	正常終了。
	送	@AIS,6↵	自動計測に失敗すると、エラーが返されます。
	受	@ERR,7↵	
関連項目	7.6.6 自動計測		
注意事項	アナログ RGB 信号またはアナログ YPbPr 信号が入力され、目的の入力チャンネルがいずれかの出力に選択されている場合のみ、有効なコマンドです。		

@AIT	アスペクト比を考慮した自動計測		
コマンド書式	**@AIT,** *ch* ↵		
返り値書式	**@AIT,** *ch* (, *mode*) ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 6 = IN6 ～ 9 = IN9		
	mode ： 計測モード −1 = NEXT ASPECT, 0 = 4:3, 1 = 5:4, 2 = 5:3, 3 = 16:9, 4 = 16:10 「NEXT ASPECT」を指定した場合は、実行するたびに次のアスペクト比が順番に選択されます。また計測モードを省略した場合は「NEXT ASPECT」モードで実行します		
実行例	送	@AIT,6↵	IN6 の入力タイミング設定を「NEXT ASPECT」モードで自動計測する。
	受	@AIT,6↵	正常終了。
	送	@AIT,6,3↵	IN6 の入力タイミング設定をアスペクト比 16:9 で自動計測する。
	受	@AIT,6,3↵	正常終了。
	送	@AIT,6↵	自動計測に失敗すると、エラーが返されます。
	受	@ERR,7↵	
関連項目	7.6.6 自動計測		
注意事項	アナログ RGB 信号またはアナログ YPbPr 信号が入力され、目的の入力チャンネルがいずれかの出力に選択されている場合のみ、有効なコマンドです。		

@SIS	取り込み開始位置の自動計測設定		
コマンド書式	**@SIS,** *ch*, *mode* ↵		
返り値書式	**@SIS,** *ch*, *mode* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 0 = 全アナログ入力 6 = IN6 ～ 9 = IN9		
	mode ： 自動計測 0 = この入力チャンネルからの入力は全て自動計測しない, 1 = 現在の入力信号は自動計測しない, 2 = 現在の入力信号は自動計測する ※初期値		
実行例	送	@SIS,6,1↵	IN6 から現在入力されている信号は自動計測しない。
	受	@SIS,6,1↵	正常終了。
関連項目	7.6.7 取り込み開始位置の自動計測		

@GIS	取り込み開始位置の自動計測取得		
コマンド書式	**@GIS** ↵		
返り値書式	**@GIS,** *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_6-9* ： 各入力チャンネルの自動計測 0 = この入力チャンネルからの入力は全て自動計測しない, 1 = 現在の入力信号は自動計測しない, 2 = 現在の入力信号は自動計測する ※初期値		
実行例	送	@GIS↵	取り込み開始位置の自動計測設定を取得。
	受	@GIS,0,1,1,1↵	IN6 は自動計測しない、その他の入力は自動計測する。
関連項目	7.6.7 取り込み開始位置の自動計測		

@SSM	未登録信号入力時の自動計測設定		
コマンド書式	**@SSM,** *mode* ↵		
返り値書式	**@SSM,** *mode* ↵		
パラメータ	*mode* ： 自動計測 0 = 実行しない, 1 = 実行する ※初期値		
実行例	送	@SSM,1↵	未登録信号が入力された場合に自動計測を実行する。
	受	@SSM,1↵	正常終了。
関連項目	7.6.8 未登録信号入力時の自動計測		

@GSM	未登録信号入力時の自動計測取得		
コマンド書式	**@GSM** ↵		
返り値書式	**@GSM,** *mode* ↵		
パラメータ	*mode* ： 自動計測 0 = 実行しない, 1 = 実行する ※初期値		
実行例	送	@GSM↵	未登録信号が入力された場合の自動計測の実行を取得。
	受	@GSM,1↵	未登録信号が入力された場合に自動計測を実行する。
関連項目	7.6.8 未登録信号入力時の自動計測		

@RTT	機種データの読み出し		
コマンド書式	**@RTT,** *ch* (, *table*) ↵		
返り値書式	**@RTT,** *ch* (, *table*) ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	table ： 機種テーブル 1 ～ 99(登録した機種データ), 100 ～ 100+n(本機にあらかじめ登録されている機種データで、n は入力されている信号により異なりますが大半は 0 です) 機種テーブルはアナログ入力(*ch* が IN6～IN9)の場合のみ指定します。		
実行例	送	@RTT,1↵	IN1 の入力タイミング設定を本機が自動検出した値に初期化する。
	受	@RTT,1↵	正常終了。
	送	@RTT,6,2↵	IN6 の入力タイミング設定を機種テーブル 2 に保存された内容にする。
	受	@RTT,6,2↵	正常終了。
関連項目	7.6.9 機種データの読み出し		
注意事項	入力信号がある場合のみ有効なコマンドです。またアナログ入力の場合は、入力された信号に対する機種データが登録されている場合のみ有効なコマンドです。		

@STT	機種データの登録		
コマンド書式	**@STT**, *ch*, *table* (, *name*) ↵		
返り値書式	**@STT**, *ch*, *table* (, *name*) ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 6 = IN6 ～ 9 = IN9		
	table ： 機種テーブル 1 ～ 99		
	name ： 機種テーブル名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 14 文字まで 機種テーブル名は省略可能で、省略した場合は、現在保存されている名前を変更せずに入力タイミング設定のみ保存します。ただし現在保存されている名前がなかった場合は、自動的に解像度を機種テーブル名として保存します。		
実行例	現在の IN6 の入力タイミング設定を、機種テーブル 2 に保存する。		
	送 @STT,6,2↵ 受 @STT,6,2↵		[機種テーブル名を省略した場合]
	送 @STT,6,2,XGA 60Hz↵ 受 @STT,6,2,XGA 60Hz↵		[機種テーブル名を指定した場合]
関連項目	7.6.10 機種データの登録		
注意事項	アナログ RGB 信号またはアナログ YPbPr 信号が入力されている場合のみ有効なコマンドです。		

@STK	トラッキング設定	
コマンド書式	**@STK**, *ch_1*, *track_1* (, *ch_2* , *track_2*･･･) ↵	
返り値書式	**@STK**, *ch_1*, *track_1* (, *ch_2* , *track_2*･･･) ↵	
パラメータ	*ch_1-4* ： 入力チャンネル 0 = 全アナログ入力, 6 = IN6 ～ 9 = IN9	
	track_1-4 ： トラッキング 0 ～ 63 ※初期値 0	
実行例	送 @STK,6,4↵ 受 @STK,6,4↵	IN6 のトラッキングを 4 に設定する。 正常終了。
関連項目	7.6.11 トラッキング	
注意事項	アナログ RGB 信号またはアナログ YPbPr 信号が入力されている場合のみ有効なコマンドです。	

@GTK	トラッキング取得	
コマンド書式	**@GTK** ↵	
返り値書式	**@GTK**, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵	
パラメータ	*in_6-9* ： 各入力チャンネルのトラッキング 0 ～ 63 ※初期値 0	
実行例	送 @GTK↵ 受 @GTK,4,0,5,4↵	トラッキングを取得。 アナログ RGB 信号またはアナログ YPbPr 信号が入力されていない場合は 0 が返されます。
関連項目	7.6.11 トラッキング	

3.3.8 出力設定

@SEQ	出力イコライザ設定		
コマンド書式	**@SEQ,** *ch_1*, *level_1*, (, *ch_2*, *level_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SEQ,** *ch_1*, *level_1*, (, *ch_2*, *level_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	level_1-4 ： 出力イコライザ 0 = OFF ※初期値, 1 = LOW, 2 = MIDDLE, 3 = HIGH		
実行例	送	@SEQ,1,0↵	OUT1 の出力イコライザを OFF に設定する。
	受	@SEQ,1,0↵	正常終了。
関連項目	7.7.1 出力イコライザ		

@GEQ	出力イコライザ取得		
コマンド書式	**@GEQ** ↵		
返り値書式	**@GEQ,** *out_1*, (, *out_2* , *out_3*, *out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の出力イコライザ 0 = OFF ※初期値, 1 = LOW, 2 = MIDDLE, 3 = HIGH		
実行例	送	@GEQ↵	出力イコライザを取得。
	受	@GEQ,0,1,0,0↵	OUT2 は LOW、その他の出力は OFF。
関連項目	7.7.1 出力イコライザ		

@SDM	出力モード設定		
コマンド書式	**@SDM,** *ch_1*, *mode_1* (, *ch_2*, *mode_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SDM,** *ch_1*, *mode_1* (, *ch_2*, *mode_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	mode_1-4 ： 出力モード 0 = DVI MODE, 1 = HDMI RGB MODE, 2 = HDMI YCbCr4:2:2 MODE, 3 = HDMI YCbCr4:4:4 MODE ※初期値		
実行例	送	@SDM,1,3↵	OUT1 出力モードを HDMI YCbCr4:4:4 MODE に設定する。
	受	@SDM,1,3↵	正常終了。
関連項目	7.7.2 出力モード		

@GDM	出力モード取得		
コマンド書式	**@GDM** ↵		
返り値書式	**@GDM,** *out_1* (, *out_2* , *out_3* , *out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の出力モード 0 = DVI MODE, 1 = HDMI RGB MODE, 2 = HDMI YCbCr4:2:2 MODE, 3 = HDMI YCbCr4:4:4 MODE ※初期値		
実行例	送	@GDM↵	出力モードを取得。
	受	@GDM,3,0,3,3↵	OUT2 は DVI MODE、その他の出力は HDMI YCbCr4:4:4 MODE。
関連項目	7.7.2 出力モード		

@SUY	映像信号無入力時の同期信号出力設定		
コマンド書式	**@SUY,** *ch_1*, *sync_1（, ch_2*, *sync_2･･･）* ↵		
返り値書式	**@SUY,** *ch_1*, *sync_1（, ch_2*, *sync_2･･･）* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	sync_1-4 ： 同期信号出力 0 = 出力しない, 1 = 出力する ※初期値		
実行例	送	@SUY,1,1↵	OUT1 は映像信号が入力されていない場合でも同期信号を出力する。
	受	@SUY,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.7.3 映像信号無入力時の同期信号出力		

@GUY	映像信号無入力時の同期信号出力取得		
コマンド書式	**@GUY** ↵		
返り値書式	**@GUY,** *out_1（, out_2 , out_3 , out_4 ）* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の同期信号出力 0 = 出力しない, 1 = 出力する ※初期値		
実行例	送	@GUY↵	映像信号無入力時の同期信号出力を取得。
	受	@GUY,1,1,0,1↵	OUT3 は同期信号を出力しない、その他の出力は同期信号を出力する。
関連項目	7.7.3 映像信号無入力時の同期信号出力		

@SBO	映像信号無入力時の出力映像設定		
コマンド書式	**@SBO,** *ch_1*, *video_1（, ch_2*, *video_2･･･）* ↵		
返り値書式	**@SBO,** *ch_1*, *video_1（, ch_2*, *video_2･･･）* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	video_1-4 ： 出力映像 0 = ブラック画面, 1 = ブルー画面 ※初期値, 2 = バックカラー画面		
実行例	送	@SBO,1,1↵	OUT1 は映像信号が入力されていない場合にブルー画面を出力する。
	受	@SBO,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.7.4 映像信号無入力時の出力映像		

@GBO	映像信号無入力時の出力映像取得		
コマンド書式	**@GBO** ↵		
返り値書式	**@GBO,** *out_1（, out_2*, *out_3*, *out_4 ）* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の出力映像 0 = ブラック画面, 1 = ブルー画面 ※初期値, 2 = バックカラー画面		
実行例	送	@GBO↵	映像信号無入力時の出力映像を取得。
	受	@GBO,1,0,0,0↵	OUT1 はブルー画面を出力する、その他の出力はブラック画面を出力する。
関連項目	7.7.4 映像信号無入力時の出力映像		

@SFF	映像入力チャンネル切り換え効果設定		
コマンド書式	**@SFF**, *ch_1, switching_1 (, ch_2, switching_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SFF**, *ch_1, switching_1 (, ch_2, switching_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	switching_1-4 ： 切り換え効果 [MSD-5401/MSD-5402/MSD-5403/MSD-5404 の場合] 0 = カット, 1 = フェードアウト/フェードイン, 2 = フリーズ＋フェードアウト/フェードイン ※初期値, 3 = 左→右へワイプ, 4 = 右→左へワイプ, 5 = 上→下へワイプ, 6 = 下→上へワイプ [MSD-5401SL/MSD-5402SL の場合] 0 = カット, 1 = ディゾルブ ※初期値, 2 = フリーズ＋ディゾルブ, 3 = 左→右へワイプ, 4 = 右→左へワイプ, 5 = 上→下へワイプ, 6 = 下→上へワイプ		
実行例	送	@SFF,1,1↵	OUT1 はフェードアウト/フェードインまたはディゾルブにより入力チャンネルを切り換える。
	受	@SFF,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.7.5 映像入力チャンネル切り換え効果		

@GFF	映像入力チャンネル切り換え効果取得		
コマンド書式	**@GFF** ↵		
返り値書式	**@GFF**, *out_1 (, out_2, out_3, out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の切り換え効果 [MSD-5401/MSD-5402/MSD-5403/MSD-5404 の場合] 0 = カット, 1 = フェードアウト/フェードイン, 2 = フリーズ＋フェードアウト/フェードイン ※初期値, 3 = 左→右へワイプ, 4 = 右→左へワイプ, 5 = 上→下へワイプ, 6 = 下→上へワイプ [MSD-5401SL/MSD-5402SL の場合] 0 = カット, 1 = ディゾルブ ※初期値, 2 = フリーズ＋ディゾルブ, 3 = 左→右へワイプ, 4 = 右→左へワイプ, 5 = 上→下へワイプ, 6 = 下→上へワイプ		
実行例	送	@GFF↵	入力チャンネル切り換え時の効果を取得。
	受	@GFF,1,1,0,1↵	OUT3 はカット、その他の出力はフェードアウト/フェードインまたはディゾルブにより入力チャンネルを切り換える。
関連項目	7.7.5 映像入力チャンネル切り換え効果		

@SFT	映像入力チャンネル切り換え時間設定		
コマンド書式	**@SFT**, *ch_1*, *time_1* (, *ch_2*, *time_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SFT**, *ch_1*, *time_1* (, *ch_2*, *time_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	time_1-4 ： 切り換え時間 100 = 0.1 秒 ～ 2000 = 2 秒 ※初期値 350 = 0.35 秒 10ms 単位で設定し、下 1 桁に 0 以外を指定した場合は切り捨てられます。(例えば 395 と指定すると、390ms に設定されます)		
実行例	送	@SFT,1,400↵	OUT1 の映像入力チャンネルの切り換え時間は 400ms。
	受	@SFT,1,400↵	正常終了。
関連項目	7.7.6 映像入力チャンネル切り換え時間		

@GFT	映像入力チャンネル切り換え時間取得		
コマンド書式	**@GFT** ↵		
返り値書式	**@GFT**, *out_1* (, *out_2*, *out_3*, *out_4*) ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の切り換え時間 100 = 0.1 秒 ～ 2000 = 2 秒 ※初期値 350 = 0.35 秒		
実行例	送	@GFT↵	映像入力チャンネルの切り換え時間を取得。
	受	@GFT,400,350,350,350↵	OUT1 は 400ms、その他の出力は 350ms。
関連項目	7.7.6 映像入力チャンネル切り換え時間		

@SWC	ワイプカラー設定		
コマンド書式	**@SWC**, *ch_1*, *red_1*, *green_1*, *blue_1* (, *ch_2*, *red_2*, *green_2*, *blue_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SWC**, *ch_1*, *red_1*, *green_1*, *blue_1* (, *ch_2*, *red_2*, *green_2*, *blue_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	red_1-4 ： ワイプカラー(赤) *green_1-4* ： ワイプカラー(緑) *blue_1-4* ： ワイプカラー(青) 0 ～ 255 ※初期値 0		
実行例	送	@SWC,1,255,255,255↵	OUT1 のワイプカラーを RGB ともに 255(白)に設定する。
	受	@SWC,1,255,255,255↵	正常終了。
関連項目	7.7.7 ワイプカラー		
注意事項	@SFF 映像入力チャンネル切り換え効果設定(P.53)を 3～6(ワイプ切り換え)に設定している場合のみ有効に機能します。		

@GWC	ワイプカラー取得		
コマンド書式	**@GWC,** *ch* ↵		
返り値書式	**@GWC,** *ch*, *red*, *green*, *blue* ↵		
パラメータ	*ch* ： 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	red ： ワイプカラー(赤) *green* ： ワイプカラー(緑) *blue* ： ワイプカラー(青) 0 ～ 255 ※初期値 0		
実行例	送	@GWC,1↵	OUT1 のワイプカラーを取得。
	受	@GWC,1,255,255,255↵	RGB ともに 255(白)。
関連項目	7.7.7 ワイプカラー		

@SEN	HDCP 出力設定		
コマンド書式	**@SEN,** *ch_1*, *hdcp_1 (*, *ch_2*, *hdcp_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SEN,** *ch_1*, *hdcp_1 (*, *ch_2*, *hdcp_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	hdcp_1-4 ： HDCP 出力 0 = 入力信号に HDCP が付加されている場合のみ HDCP 出力, 1 = 常時 HDCP 出力 ※初期値, 2 = HDCP の認証を行わない		
実行例	送	@SEN,1,1↵	OUT1 は常時 HDCP を出力する。
	受	@SEN,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.7.8 HDCP出力		

@GEN	HDCP 出力取得		
コマンド書式	**@GEN** ↵		
返り値書式	**@GEN,** *out_1 (*, *out_2*, *out_3*, *out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の HDCP 出力 0 = 入力信号に HDCP が付加されている場合のみ HDCP 出力, 1 = 常時 HDCP 出力 ※初期値, 2 = HDCP の認証を行わない		
実行例	送	@GEN↵	HDCP 出力を取得。
	受	@GEN,1,1,1,0↵	OUT4 は入力信号に HDCP が付加されている場合のみ HDCP 出力、その他の出力は常時 HDCP を出力する。
関連項目	7.7.8 HDCP出力		

@SHR	HDCP 認証エラー時のリトライ回数設定		
コマンド書式	**@SHR,** *ch_1*, *retry_1 (, ch_2*, *retry_2・・・)* ↵		
返り値書式	**@SHR,** *ch_1*, *retry_1 (, ch_2*, *retry_2・・・)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	retry_1-4 ： リトライ回数 -1 = 成功するまでリトライする ※初期値, 0 = リトライしない, 1 ～ 100 = 任意の回数リトライを行う		
実行例	送	@SHR,4,10↵	OUT4 は 10 回までリトライする。
	受	@SHR,4,10↵	正常終了。
関連項目	7.7.9 HDCP認証エラー時のリトライ回数		

@GHR	HDCP 認証エラー時のリトライ回数取得		
コマンド書式	**@GHR** ↵		
返り値書式	**@GHR,** *out1 (, out2*, *out3*, *out4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力のリトライ回数 -1 = 成功するまでリトライする ※初期値, 0 = リトライしない, 1 ～ 100 = 任意の回数リトライを行う		
実行例	送	@GHR↵	HDCP 認証エラー時のリトライ回数を取得。
	受	@GHR,-1,-1,-1,10↵	OUT4 は 10 回、その他の出力は成功するまでリトライする。
関連項目	7.7.9 HDCP認証エラー時のリトライ回数		

@SDC	Deep Color 出力設定		
コマンド書式	**@SDC,** *ch_1*, *color_1 (, ch_2*, *color_2・・・)* ↵		
返り値書式	**@SDC,** *ch_1*, *color_1 (, ch_2*, *color_2・・・)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	color_1-4 ： 色深度 0 = 24-BIT COLOR ※初期値, 1 = 30-BIT COLOR		
実行例	送	@SDC,1,0↵	OUT1 は 24-BIT COLOR に設定する。
	受	@SDC,1,0↵	正常終了。
関連項目	7.7.10 Deep Color出力		

@GDC	Deep Color 出力取得		
コマンド書式	**@GDC** ↵		
返り値書式	**@GDC,** *out_1(, out_2*, *out_3*, *out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の色深度 0 = 24-BIT COLOR ※初期値, 1 = 30-BIT COLOR		
実行例	送	@GDC↵	出力されている色深度を取得。
	受	@GDC,1,1,0,1↵	OUT3 は 24-BIT COLOR、その他の出力は 30-BIT COLOR。
関連項目	7.7.10 Deep Color出力		

@SCE	CEC 接続設定		
コマンド書式	**@SCE,** *ch_1*, *connect_1* (, *ch_2*, *connect_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SCE,** *ch_1*, *connect_1* (, *ch_2*, *connect_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	connect_1-4 ： CEC の接続 0 = 未接続 ※初期値, 1 =選択されている映像入力チャンネル, 2 = 入力チャンネル 1, 3 = 入力チャンネル 2, 4 = 入力チャンネル 3, 5 = 入力チャンネル 4, 6 = 入力チャンネル 5		
実行例	送	@SCE,1,4↵	OUT1 の CEC は入力チャンネル 3 と接続する。
	受	@SCE,1,4↵	正常終了。
関連項目	7.7.11 CEC接続		

@GCE	CEC 接続取得		
コマンド書式	**@GCE** ↵		
返り値書式	**@GCE,** *out_1* (, *out_2*, *out_3*, *out_4*) ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の CEC の接続 0 = 未接続 ※初期値, 1 =選択されている映像入力チャンネル, 2 = 入力チャンネル 1, 3 = 入力チャンネル 2, 4 = 入力チャンネル 3, 5 = 入力チャンネル 4, 6 = 入力チャンネル 5		
実行例	送	@GCE↵	CEC の接続を取得。
	受	@GCE,4,0,0,0↵	OUT1 は入力チャンネル 3 と接続する、その他の出力は未接続。
関連項目	7.7.11 CEC接続		

@HAU	HDCP 再認証		
コマンド書式	**@HAU,** *ch_1*, (, *ch_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@HAU,** *ch_1*, (, *ch_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
実行例	送	@HAU,1↵	OUT1 に接続された表示機器の HDCP の再認証を実行します。
	受	@HAU,1↵	正常終了。
関連項目	7.7.12 HDCP再認証		

3.3.9 音声設定

@SSL	音声出力レベル設定		
コマンド書式	**@SSL**, *ch_1*, *level_1* (, *ch_2*, *level_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SSL**, *ch_1*, *level_1* (, *ch_2*, *level_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	level_1-4 ： 音声出力レベル -60 ～ +10 ※初期値 ±0		
実行例	送	@SSL,1,-4↵	OUT1 の音声出力レベルを-4dB に設定する。
	受	@SSL,1,-4↵	正常終了。
関連項目	7.8.1 音声出力レベル		
注意事項	ミュート中に出力レベルを変更するとミュートが解除されます。		

@GSL	音声出力レベル取得		
コマンド書式	**@GSL** ↵		
返り値書式	**@GSL**, *out_1* (, *out_2*, *out_3* , *out_4*) ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の音声出力レベル -60 ～ +10 ※初期値 ±0		
実行例	送	@GSL↵	音声出力レベルを取得。
	受	@GSL,-4,0,0,0↵	OUT1 は-4dB、その他の出力は±0dB。
関連項目	7.8.1 音声出力レベル		

@SOL	音声出力レベル 相対値設定		
コマンド書式	**@SOL**, *ch_1*, *updown_1* (, *ch_2*, *updown_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SOL**, *ch_1*, *updown_1* (, *ch_2*, *updown_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	updown_1-4 ： 相対設定 -70 ～ +70 現在の音声出力レベル設定に、指定した値を加算します。加算した結果、音声出力レベルがリミット値(-60～+10)を超える場合は、リミット値に制限されます。		
実行例	送	@SOL,1,-1↵	OUT1 の音声出力レベルを 1dB 下げる。
	受	@SOL,1,-1↵	正常終了。
関連項目	7.8.1 音声出力レベル		
注意事項	ミュート中に出力レベルを変更するとミュートが解除されます。		

@GOL	音声出力レベル リミット状態取得		
コマンド書式	**@GOL** ↵		
返り値書式	**@GOL**, *out_1* (, *out_2*, *out_3* , *out_4*) ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の音声出力レベルのリミット状態 -1 = 最小設定値(-60dB), 0 = リミット状態ではない, 1 = 最大設定値(+10dB)		
実行例	送	@GOL↵	音声出力レベルのリミット状態を取得。
	受	@GOL,1,0,0,0↵	OUT1 は最大設定値、その他の出力はリミットではない。
関連項目	7.8.1 音声出力レベル		

@SAM	音声出力ミュート設定		
コマンド書式	**@SAM,** *ch_1*, *mute_1* (, *ch_2*, *mute_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SAM,** *ch_1*, *mute_1* (, *ch_2*, *mute_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	mute_1-4 ： 音声出力ミュート 0 = ミュート OFF ※初期値, 1 = ミュート ON		
実行例	送	@SAM,1,1↵	OUT1 の音声出力をミュートする。
	受	@SAM,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.8.2 音声出力ミュート		

@GAM	音声出力ミュート取得		
コマンド書式	**@GAM** ↵		
返り値書式	**@GAM,** *out_1* (, *out_2*, *out_3*, *out_4*) ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の音声出力ミュート 0 = ミュート OFF ※初期値, 1 = ミュート ON		
実行例	送	@GAM↵	音声出力ミュートを取得。
	受	@GAM,1,0,0,0↵	OUT1 はミュート ON、その他の出力はミュート OFF。
関連項目	7.8.2 音声出力ミュート		

@SAS	音声入力選択設定		
コマンド書式	**@SAS,** *ch_1*, *select_1* (, *ch_2*, *select_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SAS,** *ch_1*, *select_1* (, *ch_2*, *select_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-5* ： 入力チャンネル 0 = 全デジタル入力, 1 = IN1 ～ 5 = IN5		
	select_1-5 ： 音声入力選択 0 = 自動 ※初期値, 1 = アナログ音声, 2 =デジタル音声		
実行例	送	@SAS,3,1↵	IN3 の音声入力をアナログ音声に設定する。
	受	@SAS,3,1↵	正常終了。
関連項目	7.8.3 音声入力選択		

@GAS	音声入力選択取得		
コマンド書式	**@GAS** ↵		
返り値書式	**@GAS,** *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ↵		
パラメータ	*in_1-5* ： 各入力チャンネルの音声入力選択 0 = 自動 ※初期値, 1 = アナログ音声, 2 =デジタル音声		
実行例	送	@GAS↵	音声入力選択を取得。
	受	@GAS,1,0,0,0,0↵	IN1 はアナログ音声を使用し、その他の入力は自動に設定。
関連項目	7.8.3 音声入力選択		

@GSD	実際の音声入力選択取得		
コマンド書式	**@GSD** ↵		
返り値書式	**@GSD**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ↵		
パラメータ	*in_1-5* ： 各入力チャンネルの実際の音声入力選択 1 = アナログ音声 ※初期値, 2 =デジタル音声		
実行例	送	@GSD↵	実際の音声入力選択を取得。
	受	@GSD,1,2,2,2,2↵	IN1 はアナログ音声、その他の入力はデジタル音声が有効。
関連項目	7.8.3 音声入力選択		

@SSO	音声入力レベル設定		
コマンド書式	**@SSO**, *ch_1*, *level_1 (*, *ch_2*, *level_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SSO**, *ch_1*, *level_1 (*, *ch_2*, *level_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	level_1-9 ： 音声入力レベル -60 ～ ±0 ※初期値 ±0		
実行例	送	@SSO,5,-8↵	IN5 の音声入力レベルを-8dB に設定する。
	受	@SSO,5,-8↵	正常終了。
関連項目	7.8.4 音声入力レベル		

@GSO	音声入力レベル取得		
コマンド書式	**@GSO** ↵		
返り値書式	**@GSO**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルの音声入力レベル -60 ～ ±0 ※初期値 ±0		
実行例	送	@GSO↵	音声入力レベルを取得。
	受	@GSO,0,0,0,0,-4,0,0,0,0↵	IN5 は-4dB、その他の入力は±0dB。
関連項目	7.8.4 音声入力レベル		

@SIL	音声入力レベル 相対値設定		
コマンド書式	**@SIL**, *ch_1*, *updown_1 (*, *ch_2*, *updown_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SIL**, *ch_1*, *updown_1 (*, *ch_2*, *updown_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	updown_1-9 ： 相対設定 -60 ～ +60 現在の音声入力レベル設定に、指定した値を加算します。加算した結果、音声入力レベルがリミット値(-60～±0)を超える場合は、リミット値に制限されます。		
実行例	送	@SIL,1,-1↵	IN1 の音声入力レベルを 1dB 下げる。
	受	@SIL,1,-1↵	正常終了。
関連項目	7.8.4 音声入力レベル		

@GIL	音声入力レベル リミット状態取得		
コマンド書式	**@GIL** ↵		
返り値書式	**@GIL**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルの音声入力レベルのリミット状態 −1 = 最小設定値(−60dB)， 0 = リミット状態ではない， 1 = 最大設定値(±0dB)		
実行例	送	@GIL↵	音声入力レベルのリミット状態を取得。
	受	@GIL,1,0,0,0,0,0,0,0,0↵	IN1 は最大設定値、その他の入力はリミットではない。
関連項目	7.8.4 音声入力レベル		

@SLO	出力リップシンク設定		
コマンド書式	**@SLO**, *ch_1*, *frame_1 (*, *ch_2*, *frame_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SLO**, *ch_1*, *frame_1 (*, *ch_2*, *frame_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力チャンネル 0 = 全出力， 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	frame_1-4 ： リップシンク 0 ～ 8 ※初期値 0		
実行例	送	@SLO,4,2↵	OUT4 のリップシンクを 2 フレームに設定する。
	受	@SLO,4,2↵	正常終了。
関連項目	7.8.5 出力リップシンク		

@GLO	出力リップシンク取得		
コマンド書式	**@GLO** ↵		
返り値書式	**@GLO**, *out_1 (*, *out_2*, *out_3*, *out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力のリップシンク 0 ～ 8 ※初期値 0		
実行例	送	@GLO↵	出力のリップシンクを取得。
	受	@GLO,0,0,0,2↵	OUT4 は 2 フレーム、その他の出力は 0 フレーム。
関連項目	7.8.5 出力リップシンク		

@SLY	入力リップシンク設定		
コマンド書式	**@SLY**, *ch_1*, *frame_1 (*, *ch_2*, *frame_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SLY**, *ch_1*, *frame_1 (*, *ch_2*, *frame_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-9* ： 入力チャンネル 0 = 全入力， 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	frame_1-9 ： リップシンク 0 ～ 8 ※初期値 0		
実行例	送	@SLY,4,2↵	IN4 のリップシンクを 2 フレームに設定する。
	受	@SLY,4,2↵	正常終了。
関連項目	7.8.6 入力リップシンク		

@GLY	入力リップシンク取得		
コマンド書式	@GLY ↵		
返り値書式	@GLY, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1-9* ： 各入力チャンネルのリップシンク 0 ～ 8 ※初期値 0		
実行例	送	@GLY↵	リップシンクを取得。
	受	@GLY,0,0,0,2,0,0,0,0,0↵	IN4 は 2 フレーム、その他の入力は 0 フレーム。
関連項目	7.8.6 入力リップシンク		

@SSF	アナログ音声入力のサンプリング周波数設定		
コマンド書式	@SSF, *ch_1*, *frequency_1* (, *ch_2*, *frequency_2*・・・) ↵		
返り値書式	@SSF, *ch_1*, *frequency_1* (, *ch_2*, *frequency_2*・・・) ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	frequency_1-4 ： サンプリング周波数 0 = AUTO ※初期値, 1 = 32kHz, 2 = 44.1kHz, 3 = 48kHz, 4 = 96kHz, 5 = 192kHz		
実行例	送	@SSF,1,3↵	OUT1 のサンプリング周波数を 48kHz に設定する。
	受	@SSF,1,3↵	正常終了。
関連項目	7.8.7 アナログ音声入力のサンプリング周波数		

@GSF	アナログ音声入力のサンプリング周波数取得		
コマンド書式	@GSF ↵		
返り値書式	@GSF, *out_1* (, *out_2* , *out_3*, *out_4*) ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力のサンプリング周波数 0 = AUTO ※初期値, 1 = 32kHz, 2 = 44.1kHz, 3 = 48kHz, 4 = 96kHz, 5 = 192kHz		
実行例	送	@GSF↵	サンプリング周波数を取得。
	受	@GSF,0,0,2,0↵	OUT3 は 44.1kHz、その他の出力は AUTO に設定されている。
関連項目	7.8.7 アナログ音声入力のサンプリング周波数		

@GFD	アナログ音声入力の実際のサンプリング周波数取得		
コマンド書式	@GFD ↵		
返り値書式	@GFD, *out_1* (, *out_2* , *out_3*, *out_4*) ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力の実際のサンプリング周波数 1 = 32kHz, 2 = 44.1kHz, 3 = 48kHz ※初期値, 4 = 96kHz, 5 = 192kHz		
実行例	送	@GFD↵	実際のサンプリング周波数を取得。
	受	@GFD,3,3,2,3↵	OUT3 は 44.1kHz、その他の出力は 48kHz で出力している。
関連項目	7.8.7 アナログ音声入力のサンプリング周波数		

@SDO	音声出力端子設定		
コマンド書式	**@SDO,** *ch_1*, *out_1*, *(, ch_2*, *out_2・・・)* ↵		
返り値書式	**@SDO,** *ch_1*, *out_1*, *(, ch_2*, *out_2・・・)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	out_1-4 ： 音声出力端子 0 = アナログ音声出力端子のみ出力, 1 = HDMI 出力端子のみ出力, 2 = アナログ音声出力端子および HDMI 出力端子の両方に出力 ※初期値		
実行例	送	@SDO,1,0↵	OUT1 はアナログ音声出力端子のみ音声を出力する。
	受	@SDO,1,0↵	正常終了。
関連項目	7.8.8 音声出力端子		

@GDO	音声出力端子取得		
コマンド書式	**@GDO** ↵		
返り値書式	**@GDO,** *out_1 (, out_2*, *out_3*, *out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* :各出力の音声出力端子 0 = アナログ音声出力端子のみ出力, 1 = HDMI 出力端子のみ出力, 2 = アナログ音声出力端子および HDMI 出力端子の両方に出力 ※初期値		
実行例	送	@GDO↵	音声を出力する端子を取得。
	受	@GDO,2,2,2,0↵	OUT4 はアナログ音声出力端子のみ音声を出力し、その他の出力は両方に音声を出力する。
関連項目	7.8.8 音声出力端子		

@SMD	マルチチャンネル音声出力設定		
コマンド書式	**@SMD,** *ch_1*, *out_1 (, ch_2*, *out_2・・・)* ↵		
返り値書式	**@SMD,** *ch_1*, *out_1 (, ch_2*, *out_2・・・)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	out_1-4 ： マルチチャンネル音声出力 0 = CH1/CH2 STEREO, 1 = CH3/CH4 STEREO, 2 = CH5/CH6 STEREO, 3 = CH7/CH8 STEREO, 4 = CH1/CH2 MONO, 5 = CH3/CH4 MONO, 6 = CH5/CH6 MONO, 7 = CH7/CH8 MONO, 8 = DOWN MIX ※初期値		
実行例	送	@SMD,1,8↵	OUT1 は DOWN MIX した音声を出力する。
	受	@SMD,1,8↵	正常終了。
関連項目	7.8.9 マルチチャンネル音声出力		

@GMD	マルチチャンネル音声出力取得		
コマンド書式	**@GMD** ↵		
返り値書式	**@GMD,** *out_1 (, out_2, out_3, out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力のマルチチャンネル音声出力 0 = CH1/CH2 STEREO, 1 = CH3/CH4 STEREO, 2 = CH5/CH6 STEREO, 3 = CH7/CH8 STEREO, 4 = CH1/CH2 MONO, 5 = CH3/CH4 MONO, 6 = CH5/CH6 MONO, 7 = CH7/CH8 MONO, 8 = DOWN MIX ※初期値		
実行例	送	@GMD↵	マルチチャンネル音声出力を取得。
	受	@GMD,8,4,8,8↵	OUT2 は CH1/CH2 をモノラル化した音声を出力し、その他の出力は DOWN MIX した音声を出力する。
関連項目	7.8.9 マルチチャンネル音声出力		

@SAT	テストトーン設定		
コマンド書式	**@SAT,** *ch_1, tone_1, speaker_1 (, ch_2, tone_2, speaker_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SAT,** *ch_1, tone_1, speaker_1 (, ch_2, tone_2, speaker_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	tone_1-4 ： テストトーン 0 = OFF ※ 初期値, 1 = 1kHz, 2 = 400Hz		
	speaker_1-4 ： スピーカ 0 = ALL ※ 初期値, 1 = FRONT L/R, 2 = REAR L/R, 3 = REAR L/R CENTER, 4 = FRONT LEFT, 5 = FRONT RIGHT, 6 = LOW FREQUENCY EFFECT, 7 = FRONT CENTER, 8 = REAR LEFT, 9 = REAR RIGHT, 10 = REAR LEFT CENTER, 11 = REAR RIGHT CENTER		
実行例	送	@SAT,1,1,0↵	OUT1 の全スピーカに 1kHz のテストトーンを出力する。
	受	@SAT,1,1,0↵	正常終了。
関連項目	7.8.10 テストトーン		

@GAT	テストトーン取得		
コマンド書式	**@GAT** ↵		
返り値書式	**@GAT,** *t_out_1, s_out_1 (, t_out_2, s_out_2, t_out_3, s_out_3, t_out_4, s_out_4)* ↵		
パラメータ	*t_out_1-4* ：各出力のテストトーン 0 = OFF ※ 初期値, 1 = 1kHz, 2 = 400Hz		
	s_out_1-4 ： スピーカ 0 = ALL ※ 初期値, 1 = FRONT L/R, 2 = REAR L/R, 3 = REAR L/R CENTER, 4 = FRONT LEFT, 5 = FRONT RIGHT, 6 = LOW FREQUENCY EFFECT, 7 = FRONT CENTER, 8 = REAR LEFT, 9 = REAR RIGHT, 10 = REAR LEFT CENTER, 11 = REAR RIGHT CENTER		
実行例	送	@GAT↵	テストトーンの出力設定を取得する。
	受	@GAT,2,1,0,0,0,0,0,0↵	OUT1 は FRONT L/R に 400Hz のテストトーンを出力し、その他の出力はテストトーンを出力しない。
関連項目	7.8.10 テストトーン		

3.3.10 EDID設定

@SED	**EDID データ設定**		
コマンド書式	**@SED**, *ch_1*, *edid_1* (, *ch_2*, *edid_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SED**, *ch_1*, *edid_1* (, *ch_2*, *edid_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-5* ： 入力チャンネル 0 = 全デジタル入力, 1 = IN1 ～ 5 = IN5		
	edid_1-5 ： EDID データ 0 = 内蔵 EDID ※初期値, 1 ～ 4 = HDMI 出力端子に接続された表示機器から読み取った EDID, 101 ～ 108 = COPY DATA 1 ～ COPY DATA 8 ※ ※ @RME EDID データのコピー(P. 71)であらかじめ表示機器から EDID データを読み取っておく必要があります		
実行例	送	@SED,2,3↵	IN2 を OUT3 に接続された表示機器から読み取った EDID に設定する。
	受	@SED,2,3↵	正常終了。
関連項目	7.9.1 EDIDデータ		

@GED	**EDID データ取得**		
コマンド書式	**@GED** ↵		
返り値書式	**@GED**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ↵		
パラメータ	*in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ： 各入力チャンネルの EDID データ 0 = 内蔵 EDID ※初期値, 1 ～ 4 = HDMI 出力端子に接続された表示機器から読み取った EDID, 101 ～ 108 = COPY DATA 1 ～ COPY DATA 8		
実行例	送	@GED↵	EDID データを取得。 IN4 は OUT3 に接続された表示機器から読み取った EDID、その他の入力は内蔵 EDID。
	受	@GED,0,0,0,3,0↵	
関連項目	7.9.1 EDIDデータ		

@SVF	EDID パソコン用解像度設定		
コマンド書式	**@SVF**, *ch_1*, *resolution_1* (, *ch_2*, *resolution_2・・・*) ↵		
返り値書式	**@SVF**, *ch_1*, *resolution_1* (, *ch_2*, *resolution_2・・・*) ↵		
パラメータ	*ch_1-9* : 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	resolution_1-9 : 解像度 0 = SVGA(800x600), 1 = XGA(1024x768), 2 = 720p(1280x720), 3 = WXGA(1280x768), 4 = WXGA(1280x800), 5 = Quad-VGA(1280x960), 6 = SXGA(1280x1024), 7 = WXGA(1360x768), 8 = WXGA(1366x768), 9 = SXGA+(1400x1050), 10 = WXGA+(1440x900), 11 = WXGA++(1600x900), 12 = UXGA(1600x1200), 13 = WSXGA+(1680x1050), 14 = 1080i(1920x1080), 15 = 1080p(1920x1080), 16 = WUXGA(1920x1200), 17 = QWXGA(2048x1152) ※初期値 *ch_1-9* が 1(IN1)～5(IN5)の場合 1080p(1920x1080), *ch_1-9* が 6(IN6)～9(IN9)の場合 UXGA(1600x1200)		
実行例	送	@SVF,0,12↵	全入力チャンネルの EDID を 1600x1200(UXGA)に設定する。
	受	@SVF,0,12↵	正常終了。
関連項目	7.9.2 パソコン用入力解像度		

@GVF	EDID パソコン用解像度取得		
コマンド書式	**@GVF** ↵		
返り値書式	**@GVF**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* : 各入力チャンネルの解像度 0 = SVGA(800x600), 1 = XGA(1024x768), 2 = 720p(1280x720), 3 = WXGA(1280x768), 4 = WXGA(1280x800), 5 = Quad-VGA(1280x960), 6 = SXGA(1280x1024), 7 = WXGA(1360x768), 8 = WXGA(1366x768), 9 = SXGA+(1400x1050), 10 = WXGA+(1440x900), 11 = WXGA++(1600x900), 12 = UXGA(1600x1200), 13 = WSXGA+(1680x1050), 14 = 1080i(1920x1080), 15 = 1080p(1920x1080), 16 = WUXGA(1920x1200), 17 = QWXGA(2048x1152) ※初期値 *ch_1-9* が 1(IN1)～5(IN5)の場合 1080p(1920x1080), *ch_1-9* が 6(IN6)～9(IN9)の場合 UXGA(1600x1200)		
実行例	送	@GVF↵	パソコン用の解像度を取得。
	受	@GVF,6,6,9,6,6,6,6,6,6↵	IN3 は 1400x1050、その他の入力は 1280x1024。
関連項目	7.9.2 パソコン用入力解像度		

@SHF	EDID AV 機器用解像度設定		
コマンド書式	**@SHF**, *ch_1*, *resolution_1* (, *ch_2*, *resolution_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SHF**, *ch_1*, *resolution_1* (, *ch_2*, *resolution_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-5* ： 入力チャンネル 0 = 全デジタル入力, 1 = IN1 ～ 5 = IN5		
	resolution_1-5 ： 解像度 0 = UNUSED, 1 = 480p, 2 = 720p, 3 = 1080i, 4 = 1080p, 5 = AUTO ※初期値		
実行例	送	@SHF,0,4↵	全入力チャンネルの EDID を 1080p に設定する。
	受	@SHF,0,4↵	正常終了。
関連項目	7.9.3 AV機器用入力解像度		

@GHF	EDID AV 機器用解像度取得		
コマンド書式	**@GHF** ↵		
返り値書式	**@GHF**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ↵		
パラメータ	*in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ： 各入力チャンネルの解像度 0 = UNUSED, 1 = 480p, 2 = 720p, 3 = 1080i, 4 = 1080p, 5 = AUTO ※初期値		
実行例	送	@GHF↵	AV 機器用の解像度を取得。
	受	@GHF,5,5,5,4,5↵	IN4 は 1080p、その他の入力は AUTO。
関連項目	7.9.3 AV機器用入力解像度		

@SDI	Deep Color 入力設定		
コマンド書式	**@SDI**, *ch_1*, *color_1* (, *ch_2*, *color_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SDI**, *ch_1*, *color_1* (, *ch_2*, *color_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch_1-5* ： 入力チャンネル 0 = 全デジタル入力, 1 = IN1 ～ 5 = IN5		
	color_1-5 ： 色深度 0 = 24bit COLOR ※初期値, 1 = 30 bit COLOR		
実行例	送	@SDI,4,0↵	IN4 の色深度を 24bit COLOR に設定する。
	受	@SDI,4,0↵	正常終了。
関連項目	7.9.4 Deep Color入力		

@GDI	Deep Color 入力取得		
コマンド書式	**@GDI** ↵		
返り値書式	**@GDI**, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ↵		
パラメータ	*in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5* ： 各入力チャンネルの色深度 0 = 24bit COLOR ※初期値, 1 = 30 bit COLOR		
実行例	送	@GDI↵	色深度を取得。
	受	@GDI,1,1,1,0,1↵	IN4 は 24 bit COLOR、その他の入力は 30 bit COLOR。
関連項目	7.9.4 Deep Color入力		

<table>
<tr><td>@SAF</td><td colspan="3">音声フォーマット設定</td></tr>
<tr><td>コマンド書式</td><td colspan="3">@SAF, ch, format_1, frequency_1 (, format_2, frequency_2･･･) ↵</td></tr>
<tr><td>返り値書式</td><td colspan="3">@SAF, ch, format_1, frequency_1 (, format_2, frequency_2･･･) ↵</td></tr>
<tr><td>パラメータ</td><td colspan="3">ch ： 入力チャンネル
0 = 全デジタル入力, 1 = IN1 ～ 5 = IN5

format_1-7 :音声フォーマット ※初期値 リニア PCM のみ、出力許可
0 = リニア PCM, 1 = AC-3/Dolby Digital, 2 = AAC,
3 = Dolby Digital+, 4 = DTS, 5 = DTS-HD, 6 = Dolby TrueHD

frequency_1-7 ： サンプリング周波数
0 = 出力を許可しない, 1 = 32kHz, 2 = 44.1kHz, 3 = 48kHz, 4 = 88.2kHz,
5 = 96kHz, 6 = 176.2kHz, 7 = 192kHz ※初期値 下表()内の数値
指定可能な最大サンプリング周波数は、音声フォーマットにより異なります
<table>
<tr><th>音声フォーマット</th><th>サンプリング周波数(kHz)</th></tr>
<tr><td>リニア PCM</td><td>32/44.1/48/88.2/96/176.4/192(48)</td></tr>
<tr><td>AC-3/Dolby Digital</td><td>出力を許可しない/32/44.1/48(48)</td></tr>
<tr><td>AAC</td><td>出力を許可しない/32/44.1/48/88.2/96(48)</td></tr>
<tr><td>Dolby Digital+</td><td>出力を許可しない/32/44.1/48(48)</td></tr>
<tr><td>DTS</td><td>出力を許可しない/32/44.1/48/96(48)</td></tr>
<tr><td>DTS-HD</td><td>出力を許可しない/44.1/48/88.2/96/176.4/192(192)</td></tr>
<tr><td>Dolby TrueHD</td><td>出力を許可しない/44.1/48/88.2/96/176.4/192(96)</td></tr>
</table>
出力を許可する音声フォーマットと、最大サンプリング周波数を指定します。
出力を許可する音声フォーマットのみパラメータを送信すれば、パラメータが送信されなかった音声フォーマットについては自動的に全て「出力を許可しない」に設定されるため、通常は「0=出力を許可しない」のパラメータを送信する必要はありません。またリニア PCM は必ず許可されるので、サンプリング周波数を変更する必要がなければ省略可能です。</td></tr>
<tr><td>実行例</td><td>送
受</td><td>@SAF,1,0,7,2,3↵
@SAF,1,0,7,2,3↵</td><td>IN1 はリニア PCM の 192kHz および AAC の 48kHz までの音声を出力許可する。
正常終了。</td></tr>
<tr><td></td><td>送
受</td><td>@SAF,2,4,3↵
@SAF,2,4,3↵</td><td>IN2 はリニア PCM および DTS の 48kHz までの音声を出力許可する。(リニア PCM のサンプリング周波数は変更されません)
正常終了。</td></tr>
<tr><td>関連項目</td><td colspan="3">7.9.5 音声フォーマット</td></tr>
</table>

@GAF	**音声フォーマット取得**		
コマンド書式	**@GAF**, *ch* ↵		
返り値書式	**@GAF**, *ch*, *format_1*, *frequency_1* (, *format_2*, *frequency_2･･･*) ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 1 = IN1 ～ 5 = IN5		
	format_1-7 ：音声フォーマット　　※初期値 リニア PCM のみ出力許可 0 = リニア PCM, 1 = AC-3/Dolby Digital, 2 = AAC, 3 = Dolby Digital+, 4 = DTS, 5 = DTS-HD, 6 = Dolby TrueHD		
	frequency_1-7 ： サンプリング周波数 1 = 32kHz, 2 = 44.1kHz, 3 = 48kHz, 4 = 88.2kHz, 5 = 96kHz, 6 = 176.2kHz, 7 = 192kHz ※初期値 DTS-HD は 192kHz、Dolby TrueHD は 96kHz、それ以外は 48kHz		
	出力が許可されている音声フォーマットと最大サンプリング周波数を送信します。		
実行例	送	@GAF,1↵	IN1 の出力許可されている音声フォーマットを取得。
	受	@GAF,1,0,7↵	リニア PCM の 192kHz までの音声出力が許可されている。
関連項目	7.9.5 音声フォーマット		

<table>
<tr><td>@SSP</td><td colspan="3">スピーカ数設定</td></tr>
<tr><td>コマンド書式</td><td colspan="3">@SSP, ch, number (, speaker_1, speaker_2･･･) ↵</td></tr>
<tr><td>返り値書式</td><td colspan="3">@SSP, ch, number (, speaker_1, speaker_2･･･) ↵</td></tr>
<tr><td>パラメータ</td><td colspan="3">ch ： 入力チャンネル
0 = 全デジタル入力, 1 = IN1 ～ 5 = IN5</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">number ： スピーカ数
1 ～ 8 ※初期値 2</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">speaker_1-8 ： 使用するスピーカ
0 = Front Left/Right ※初期値, 1 = Low Frequency Effect,
2 = Front Center, 3 = Rear Left/Right, 4 = Rear Center,
5 = Front Left/Right Center, 6 = Rear Left/Right Center,
7 = Front Left/Right Wide, 8 = Front Left/Right High,
9 = Top Center, 10 = Front Center High
speaker_1-8を省略すると numberの設定に応じて以下のよう設定します。
<table>
<tr><th rowspan="2">number</th><th colspan="11">speaker</th></tr>
<tr><th>0</th><th>1</th><th>2</th><th>3</th><th>4</th><th>5</th><th>6</th><th>7</th><th>8</th><th>9</th><th>10</th></tr>
<tr><td>1</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>ON</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td></tr>
<tr><td>2</td><td>ON</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td></tr>
<tr><td>3</td><td>ON</td><td>ON</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td></tr>
<tr><td>4</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td></tr>
<tr><td>5</td><td>ON</td><td>ON</td><td>OFF</td><td>ON</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td></tr>
<tr><td>6</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td></tr>
<tr><td>7</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td></tr>
<tr><td>8</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>ON</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td><td>OFF</td></tr>
</table>
speaker_1-8 を指定したときに number と speaker_1-8 の合計が一致しない場合は、speaker_1-8 から自動的に numberを設定し、万が一 number が設定可能な範囲を超えている場合はエラーになります。</td></tr>
<tr><td>実行例</td><td>送

受
送

受
送

受</td><td>@SSP,1,8↵

@SSP,1,8↵
@SSP,2,6,0,1,2,3↵

@SSP,2,6,0,1,2,3↵
@SSP,3,8,0,3,5,6,7↵

@ERR,1↵</td><td>IN1 のスピーカ数を 8 に設定する。(スピーカ構成は上の表の number=8 のようになります)
正常終了。
IN2 は Front Left/Right, Low Frequency Effect, Front Center, Rear Left/Right の 6 個のスピーカを使用する。
正常終了。
IN3 は Front Left/Right, Rear Left/Right, Front Left/Right Center, Rear Left/Right Center, Front Left/Right Wide のスピーカを使用する。
スピーカ数の合計が 10 個になり、設定可能な数を超えている。</td></tr>
<tr><td>関連項目</td><td colspan="3">7.9.6 スピーカ構成</td></tr>
</table>

@GSP	**スピーカ数取得**		
コマンド書式	**@GSP**, *ch* ↵		
返り値書式	**@GSP**, *ch*, *number*, *speaker_1 (, speaker_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch* ： 入力チャンネル 1 = IN1 ～ 5 = IN5		
	number ： スピーカ数 1 ～ 8 ※初期値 2		
	speaker_1-8 ： 使用するスピーカ 0 = Front Left/Right ※初期値, 1 = Low Frequency Effect, 2 = Front Center, 3 = Rear Left/Right, 4 = Rear Center, 5 = Front Left/Right Center, 6 = Rear Left/Right Center, 7 = Front Left/Right Wide, 8 = Front Left/Right High, 9 = Top Center, 10 = Front Center High		
実行例	送	@GSP,1↵	IN1 のスピーカ構成を取得。
	受	@GSP,1,6,0,1,2,3↵	Front Left/Right, Low Frequency Effect, Front Center, Rear Left/Right の 6 個のスピーカを使用している。
関連項目	7.9.6 スピーカ構成		

@RME	**EDID データのコピー**		
コマンド書式	**@RME**, *out*, *number (, name)* ↵		
返り値書式	**@RME**, *out*, *number (, name)* ↵		
パラメータ	*out* ： 読み取り端子 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	number ： 保存先の COPY DATA 番号 1 ～ 8		
	name ： COPY DATA 名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで COPY DATA 名は省略可能で、省略した場合は現在保存されている名前を変更せずに EDID の設定のみ保存します。		
実行例	送	@RME,1,1↵	OUT1 に接続されている標示機器の EDID データを読み取り、COPY DATA 1 に保存する。
	受	@RME,1,1↵	正常終了。
	送	@RME,3,4,800x600↵	OUT3 に接続されている表示機器の EDID データを読み取り、COPY DATA 4 に「800x600」という名前を付けて保存する。
	受	@RME,3,4,800x600↵	正常終了。
関連項目	7.9.7 EDIDデータのコピー		

3.3.11 シリアル端子設定

@SCT	シリアル通信端子 通信設定		
コマンド書式	**@SCT,** *port*, *setting* ↵		
返り値書式	**@SCT,** *port*, *setting* ↵		
パラメータ	*port* ： シリアル通信端子 0 = 全端子, 1 = RS-232C CH1 端子, 2 = RS-232C CH2 端子 *setting* ： 通信設定 ・通信速度 (4800, 9600, 19200, 38400[bps] ※初期値 : 9600) ・データ長 (8, 7[bit] ※初期値 : 8) ・パリティ (なし, 偶数, 奇数 ※初期値 : なし) ・ストップビット (1, 2[bit] ※初期値 : 1) 設定値は**表 3.3.11a** をご覧ください。		
実行例	送	@SCT,1,24↵	RS-232C CH1 端子を、通信速度=19200[bps]、データ長=8[bit]、パリティ=なし、ストップビット=1[bit]に設定する。
	受	@SCT,1,24↵	正常終了。
関連項目	7.10.1 シリアル通信端子 通信設定		
注意事項	IP アドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。		

@GCT	シリアル通信端子 通信設定取得		
コマンド書式	**@GCT** ↵		
返り値書式	**@GCT,** *rs_232c_1*, *rs_232c_2* ↵		
パラメータ	*rs_232c_1* ： RS-232C CH1 端子 通信設定 *rs_232c_2* ： RS-232C CH2 端子 通信設定 ・通信速度 (4800, 9600, 19200, 38400[bps] ※初期値 : 9600) ・データ長 (8, 7[bit] ※初期値 : 8) ・パリティ (なし, 偶数, 奇数 ※初期値 : なし) ・ストップビット (1, 2[bit] ※初期値 : 1) 設定値は**表 3.3.11a** をご覧ください。		
実行例	送	@GCT↵	シリアル端子の通信設定を取得する。
	受	@GCT,24,24↵	RS-232C CH1 端子、CH2 端子ともに通信速度:19200[bps], データ長:8[bit], パリティ:なし, ストップビット:1[bit]。
関連項目	7.10.1 シリアル通信端子 通信設定		

[表 3.3.11a] シリアル通信設定パラメータ

値	通信設定			
0	4800	8	なし	1
1	4800	8	なし	2
2	4800	8	奇数	1
3	4800	8	奇数	2
4	4800	8	偶数	1
5	4800	8	偶数	2
6	4800	7	なし	1
7	4800	7	なし	2
8	4800	7	奇数	1
9	4800	7	奇数	2
10	4800	7	偶数	1
11	4800	7	偶数	2

値	通信設定			
12	9600	8	なし	1
13	9600	8	なし	2
14	9600	8	奇数	1
15	9600	8	奇数	2
16	9600	8	偶数	1
17	9600	8	偶数	2
18	9600	7	なし	1
19	9600	7	なし	2
20	9600	7	奇数	1
21	9600	7	奇数	2
22	9600	7	偶数	1
23	9600	7	偶数	2

値	通信設定			
24	19200	8	なし	1
25	19200	8	なし	2
26	19200	8	奇数	1
27	19200	8	奇数	2
28	19200	8	偶数	1
29	19200	8	偶数	2
30	19200	7	なし	1
31	19200	7	なし	2
32	19200	7	奇数	1
33	19200	7	奇数	2
34	19200	7	偶数	1
35	19200	7	偶数	2

値	通信設定			
36	38400	8	なし	1
37	38400	8	なし	2
38	38400	8	奇数	1
39	38400	8	奇数	2
40	38400	8	偶数	1
41	38400	8	偶数	2
42	38400	7	なし	1
43	38400	7	なし	2
44	38400	7	奇数	1
45	38400	7	奇数	2
46	38400	7	偶数	1
47	38400	7	偶数	2

@SCF	**シリアル通信端子 動作モード設定**		
コマンド書式	**@SCF**, *port*, *mode* ↵		
返り値書式	**@SCF**, *port*, *mode* ↵		
パラメータ	*port* : シリアル通信端子 0 = 全端子, 1 = RS-232C CH1 端子, 2 = RS-232C CH2 端子 *mode* : 動作モード 0 = 受信モード ※初期値, 1 = 送信モード		
実行例	送	@SCF,1,1↵	RS-232C CH1 端子を送信モードに設定する。
	受	@SCF,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.10.2 シリアル通信端子 動作モード		
注意事項	IP アドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。		

@GCF	**シリアル通信端子 動作モード取得**		
コマンド書式	**@GCF** ↵		
返り値書式	**@GCF**, *rs-232c_1*, *rs-232c_2* ↵		
パラメータ	*rs_232c_1* : RS-232C CH1 端子 動作モード *rs_232c_2* : RS-232C CH2 端子 動作モード 0 = 受信モード ※初期値, 1 = 送信モード		
実行例	送	@GCF↵	シリアル通信端子の動作モードを取得する。
	受	@GCF,1,0↵	RS-232C CH1 は送信モード、RS-232C CH2 は受信モード。
関連項目	7.10.2 シリアル通信端子 動作モード		

3.3.12 LAN設定

@SIP	IP アドレス設定		
コマンド書式	**@SIP**, *unit_1*, *unit_2*, *unit_3*, *unit_4* ↵		
返り値書式	**@SIP**, *unit_1*, *unit_2*, *unit_3*, *unit_4* ↵		
パラメータ	*unit_1* ： IP アドレス上位 ～ *unit_4* ： IP アドレス下位 0 ～ 255 = 8 ビット(10 進数表記) ※初期値 192.168.001.199		
実行例	送	@SIP,192,168,3,2↵	本機の IP アドレスを 192.168.3.2 に設定する。
	受	@SIP,192,168,3,2↵	正常終了。
関連項目	7.11.1 IPアドレス		
注意事項	IP アドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。		

@GIP	IP アドレス取得		
コマンド書式	**@GIP** ↵		
返り値書式	**@GIP**, *unit_1*, *unit_2*, *unit_3*, *unit_4* ↵		
パラメータ	*unit_1* ： IP アドレス上位 ～ *unit_4* ： IP アドレス下位 0 ～ 255 = 8 ビット(10 進数表記) ※初期値 192.168.001.199		
実行例	送	@GIP↵	本機の IP アドレスを取得する。
	受	@GIP,192,168,3,2↵	IP アドレスは 192.168.3.2。
関連項目	7.11.1 IPアドレス		

@SSB	サブネットマスク設定		
コマンド書式	**@SSB**, *unit_1*, *unit_2*, *unit_3*, *unit_4* ↵		
返り値書式	**@SSB**, *unit_1*, *unit_2*, *unit_3*, *unit_4* ↵		
パラメータ	*unit_1* ： サブネットマスク上位 ～ *unit_4* ： サブネットマスク下位 0 ～ 255 = 8 ビット(10 進数表記) ※初期値 255.255.255.000		
実行例	送	@SSB,255,255,192,0↵	サブネットマスクを 255.255.192.0(=18bit)に設定する。
	受	@SSB,255,255,192,0↵	正常終了。
	送	@SSB,255,0,0,128↵	サブネットマスクとして不正な値を指定するとエラーが返されます。
	受	@ERR,1↵	
関連項目	7.11.2 サブネットマスク		
注意事項	IP アドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。		

@GSB	サブネットマスク取得		
コマンド書式	**@GSB** ↵		
返り値書式	**@GSB**, *unit_1*, *unit_2*, *unit_3*, *unit_4* ↵		
パラメータ	*unit_1* ： サブネットマスク上位 ～ *unit_4* ： サブネットマスク下位 0 ～ 255 = 8 ビット(10 進数表記) ※初期値 255.255.255.000		
実行例	送	@GSB↵	サブネットマスクを取得。
	受	@GSB,255,255,192,0↵	サブネットマスクは 255.255.192.0(=18bit)。
関連項目	7.11.2 サブネットマスク		

@SGW	**ゲートウェイアドレス設定**		
コマンド書式	**@SGW**, *unit_1*, *unit_2*, *unit_3*, *unit_4* ↵		
返り値書式	**@SGW**, *unit_1*, *unit_2*, *unit_3*, *unit_4* ↵		
パラメータ	*unit_1* ： ゲートウェイアドレス上位 ～ *unit_4* ： ゲートウェイアドレス下位 0 ～ 255 = 8 ビット(10 進数表記) ※初期値 192.168.001.200		
実行例	送	@SGW,192,168,1,254↵	ゲートウェイアドレスを 192.168.1.254 に設定する。
	受	@SGW,192,168,1,254↵	正常終了。
関連項目	7.11.3 ゲートウェイアドレス		
注意事項	IP アドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。		

@GGW	**ゲートウェイアドレス取得**		
コマンド書式	**@GGW** ↵		
返り値書式	**@GGW**, *unit_1*, *unit_2*, *unit_3*, *unit_4* ↵		
パラメータ	*unit_1* ： ゲートウェイアドレス上位 ～ *unit_4* ： ゲートウェイアドレス下位 0 ～ 255 = 8 ビット(10 進数表記) ※初期値 192.168.001.200		
実行例	送	@GGW↵	ゲートウェイアドレスを取得。
	受	@GGW,192,168,1,254↵	ゲートウェイアドレスは 192.168.1.254。
関連項目	7.11.3 ゲートウェイアドレス		

@SLF	LAN 動作モード設定		
コマンド書式	**@SLF**, *connection*, *mode* (, *ip_1*, *ip_2*, *ip_3*, *ip_4*, *pjlink*, *tcp*, *password*) ↵		
返り値書式	**@SLF**, *connection*, *mode* (, *ip_1*, *ip_2*, *ip_3*, *ip_4*, *pjlink*, *tcp*, *password*) ↵		
パラメータ	*connection* ： コネクション番号 1 = コネクション 1 ～ 8 = コネクション 8		
	mode ： 動作モード 0 = 受信モード ※初期値, 1 = 送信モード		
	ip_1 ： 接続先 IP アドレス上位 ～ *ip_4* ： 接続先 IP アドレス下位 0 ～ 255 = 8 ビット(10 進数表記) ※初期値 192.168.001.198 *mode* に送信モードを指定した場合のみ、設定します。		
	pjlink ： PJLink プロトコルでの接続 0 = PJLink を使用しない ※初期値, 1 = PJLink を使用する *mode* に送信モードを指定した場合のみ、設定します。		
	tcp ： 接続先ポート番号 1 ～ 65535 ※初期値 1100 *mode* に送信モードを指定し、かつ、*pjlink* に使用しないを指定した場合のみ設定します。		
	password ： パスワード ASCII コード(P.10)の、30 ～ 39, 41 ～ 5A, 61 ～ 7A (英数字)の中から最大 32 文字まで *mode* に送信モードを指定し、かつ *pjlink* に使用するを指定した場合のみ、設定します。 PJLink プロトコルで接続する際にパスワードによる認証を行わない場合は、省略可能です。		
実行例	送	@SLF,1,0↵	コネクション 1 の動作モード=受信モードに設定する。
	受	@SLF,1,0↵	正常終了。
	送	@SLF,2,1,192,168,1,1,0,1300↵	コネクション 2 の動作モード=送信モード, 接続先 IP アドレス=192.168.1.1, PJLink=使用しない, 接続先ポート番号=1300 に設定する。
	受	@SLF,2,1,192,168,1,1,0,1300↵	正常終了。
	送	@SLF,3,1,192,168,1,2,1,PROJECTOR1↵	コネクション 3 の動作モード=送信モード, 接続先 IP アドレス=192.168.1.2, PJLink=使用する, パスワード=「PROJECTOR1」に設定する。
	受	@SLF,3,1,192,168,1,2,1,PROJECTOR1↵	正常終了。
	送	@SLF,3,1,192,168,1,2,1↵	コネクション 3 の動作モード=送信モード, 接続先 IP アドレス=192.168.1.2, PJLink=使用する, パスワード=認証を行なわないに設定する。
	受	@SLF,3,1,192,168,1,2,1↵	正常終了。
関連項目	7.11.4 LAN 動作モード		
注意事項	IP アドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。		

@GLF	LAN 動作モード取得		
コマンド書式	**@GLF**, *connection* ↵		
返り値書式	**@GLF**, *connection*, *mode* (, *ip_1*, *ip_2*, *ip_3*, *ip_4*, *pjlink*, *tcp*, *password*) ↵		
パラメータ	*connection* ： コネクション番号 1 = コネクション 1 ～ 8 = コネクション 8		
	mode ： 動作モード 0 = 受信モード ※初期値, 1 = 送信モード		
	ip_1 ： 接続先 IP アドレス上位 ～ *ip_4* ： 接続先 IP アドレス下位 0 ～ 255 = 8 ビット(10 進数表記) ※初期値 192.168.001.198 *mode* が送信モードの場合のみ、返信されます。		
	pjlink ： PJLink プロトコルでの接続 0 = PJLink を使用しない ※初期値, 1 = PJLink を使用する *mode* が送信モードの場合のみ、返信されます。		
	tcp ： 接続先ポート番号 1 ～ 65535 ※初期値 1100 *mode* が送信モードで、かつ *pjlink* を使用しない場合のみ、返信されます。		
	password ： パスワード ASCII コード(P.10)の、30 ～ 39, 41 ～ 5A, 61 ～ 7A (英数字)の中から最大 32 文字まで *mode* が送信モードで、かつ *pjlink* を使用し、パスワードが設定されている場合のみ返信されます。		
実行例	送 受	@GLF,1↵ @GLF,1,0↵	コネクション 1 の動作モードを取得する。 動作モード=受信モード。
	送 受	@GLF,2↵ @GLF,2,1,192,168,1,1,0,1300↵	コネクション 2 の動作モードを取得する。 動作モード=送信モード, 接続先 IP アドレス=192.168.1.1, PJLink=使用しない, 接続先ポート番号=1300。
	送 受	@GLF,3↵ @GLF,3,1,192,168,1,2,1,PROJECTOR1↵	コネクション 3 の動作モードを取得する。 動作モード=送信モード, 接続先 IP アドレス=192.168.1.2, PJLink=使用する, パスワード=「PROJECTOR1」。
	送 受	@GLF,3↵ @GLF,3,1,192,168,1,2,1↵	コネクション 3 の動作モードを取得する。 動作モード=送信モード, 接続先 IP アドレス=192.168.1.2, PJLink=使用する, パスワード=未設定。
関連項目	7.11.4 LAN 動作モード		

@SLP	TCP ポート番号設定		
コマンド書式	**@SLP**, *connection_1*, *port_1* (, *connection_2*, *port_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SLP**, *connection_1*, *port_1* (, *connection_2*, *port_2･･･*) ↵		
パラメータ	*connection_1-8* ： コネクション番号 0 = 全コネクション, 1 = コネクション 1 ～ 8 = コネクション 8 *port_1-8* ： ポート番号 23, 80, 1100, 5000 ～ 5999, 6000 ～ 6999 ※初期値 コネクション 1～3 = 1100, コネクション 4～6 = 23, コネクション 7～8 = 80		
実行例	送	@SLP,8,6000↵	コネクション 8 のポート番号を 6000 に設定する。
	受	@SLP,8,6000↵	正常終了。
関連項目	7.11.5 TCPポート番号		
注意事項	IP アドレスやシリアル通信設定が変更された場合、以後、通信不可となる可能性があります。本機に合わせ、環境の設定変更を行ってください。		

@GLP	TCP ポート番号取得		
コマンド書式	**@GLP** ↵		
返り値書式	**@GLP**, *connection_1*, *connection_2*, *connection_3*, *connection_4*, *connection_5*, *connection_6*, *connection_7*, *connection_8* ↵		
パラメータ	*connection _1-8* ： 各コネクションのポート番号 23, 80, 1100, 5000 ～ 5999, 6000 ～ 6999 ※初期値 コネクション 1～3 = 1100, コネクション 4～6 = 23, コネクション 7～8 = 80		
実行例	送	@GLP↵	ポート番号を取得。
	受	@GLP,1100,1100,1100,23, 23,23,80,80↵	コネクション 1～3 は 1100, コネクション 4～6 は 23, コネクション 7 および 8 は 80。
関連項目	7.11.5 TCPポート番号		

@GMC	MAC アドレス取得		
コマンド書式	**@GMC** ↵		
返り値書式	**@GMC**, *unit_1*, *unit_2*, *unit_3*, *unit_4*, *unit_5*, *unit_6* ↵		
パラメータ	*unit_1* ： MAC アドレス上位 ～ *unit_6* ： MAC アドレス下位 00 ～ FF = 8 ビット(16 進数表記)		
実行例	送	@GMC↵	MAC アドレスを取得。
	受	@GMC,00,08,E5,55,00,01↵	MAC アドレスを返信。
関連項目	7.11.6 MACアドレス表示		

3.3.13 制御コマンド送信機能

@EXC	**制御コマンドの実行**		
コマンド書式	**@EXC,** *command_1 (, command_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@EXC,** *command_1 (, command_2･･･)* ↵		
パラメータ	*command_1-5* ： 制御コマンド A ～ I, a ～ i = 汎用コマンド(COMMAND A～I) 1 ～ 32 = 制御コマンド個別(COMMAND 1～32)		
実行例	送	@EXC,A↵	実行条件 COMMAND A に関連付けされているコマンドを実行する。
	受	@EXC,A↵	正常終了。
	送	@EXC,1,2,3↵	COMMAND 1→2→3 の順番に実行する。
	受	@EXC,1,2,3↵	正常終了。
	送	@EXC,6↵	COMMAND 6 を実行する。
	受	@EXC,6,RECV: POWER OFF↵	受信データを表示するコマンドを実行した場合は、受信した結果が返されます。この例ではコマンドを送信した機器から「POWER OFF」と受信しています。
	送	@EXC,A↵	実行条件 COMMAND A に関連付けされているコマンドを実行する。
	受	@ERR,10,A↵	コマンドが異常終了した場合は、エラーステータスと実行した制御コマンドが返されます。(複数の制御コマンドを実行した場合は、複数のエラーが返されることがあります)
関連項目	6.4 コマンド制御 7.12 制御コマンド送信機能		
注意事項	制御コマンドの実行が終了してから結果を返信するため、返信に時間がかかる場合があります。		

<table>
<tr><td>@SEC</td><td>制御コマンド設定(通信コマンド制御)</td></tr>
<tr><td>コマンド書式</td><td>@SEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display (, recv_1, recv_2･･･) ↵</td></tr>
<tr><td>返り値書式</td><td>@SEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display (, recv_1, recv_2･･･) ↵</td></tr>
<tr><td>パラメータ</td><td>no ： 制御コマンド番号
1 ～ 32</td></tr>
<tr><td></td><td>delay ： 遅延時間
0 ～ 999999</td></tr>
<tr><td></td><td>port ： 出力端子
1 ～ 2047
<table>
<tr><th></th><th>bit10</th><th>bit9</th><th>bit8</th><th>bit7</th><th>bit6</th><th>bit5</th><th>bit4</th><th>bit3</th><th>bit2</th><th>bit1</th><th>bit0</th></tr>
<tr><td>出力端子</td><td>LOOP BACK</td><td>LAN 8</td><td>LAN 7</td><td>LAN 6</td><td>LAN 5</td><td>LAN 4</td><td>LAN 3</td><td>LAN 2</td><td>LAN 1</td><td>RS-232C CH2</td><td>RS-232C CH1</td></tr>
</table>
コマンドを送信する出力端子に該当するビットを 1 にします(bit15-bit11 は未使用なので常に 0 を指定します)。例えば RS-232C CH1 にコマンドを送信する場合は 1(2 進数で 0000000000000001)を指定し、LAN1 と LAN2 にコマンドを送信する場合は 12(2 進数で 0000000000001100)を指定します。</td></tr>
<tr><td></td><td>memo ： メモ
ASCII コード(P.10)の 20 ～ 7D で 2C(カンマ)以外の中から最大 14 文字まで</td></tr>
<tr><td></td><td>length ： 送信コマンドデータサイズ(バイト数)
0 ～ 30</td></tr>
<tr><td></td><td>command ： 送信コマンドデータ
0 ～ 9, A ～ F, a ～ f = 4 ビット 1 桁(16 進数表記)で length×2 桁を指定</td></tr>
<tr><td></td><td>timeout ： タイムアウト時間
0 ～ 99999</td></tr>
<tr><td></td><td>retry ： リトライ回数
0 ～ 99</td></tr>
<tr><td></td><td>interval ： リトライ間隔
0 ～ 99999</td></tr>
<tr><td></td><td>retryover ： リトライオーバー時の処理
0 = 処理を停止する, 1 = 処理を継続する</td></tr>
<tr><td></td><td>display ： 受信データの表示
0 = 通信コマンド制御の場合は、0 を指定します</td></tr>
<tr><td></td><td>recv_1-32 ： 返信コマンドのチェックの有無
1 ～ 32 = チェックする返信コマンド番号を指定し、複数チェックする場合はカンマで区切って最大 32 個まで指定可能
チェックする返信コマンド番号のみパラメータを送信すれば、パラメータが送信されなかった返信コマンドについては自動的に全て「チェックしない」に設定されます。
返信コマンドは、@SRC 返信コマンド設定(P.92)で登録します。</td></tr>
</table>

<table>
<tr><td rowspan="2">実行例</td><td>送

受</td><td>@SEC,1,10,3,POWER,7,
5057204F4E0D0A,
1000,2,500,0,0,1,2↵
@SEC,1,10,3,POWER,7,
5057204F4E0D0A,
1000,2,500,0,0,1,2↵</td><td>制御コマンド番号 1 に以下の内容で登録する。
・遅延時間 : 10ms
・出力端子 : RS-232C CH1 & RS-232C CH2
・メモ : POWER
・データサイズ : 7 バイト
・コマンドデータ : PW ONCR LF(ASCII コード)
・タイムアウト : 1000ms
・リトライ回数 : 2 回
・リトライ間隔 : 500ms 間隔で再送信する
・リトライオーバー : 停止する
・受信データ : 表示しない
・返信コマンド : 1 と 2 をチェックする</td></tr>
<tr><td>送

受</td><td>@SEC,2,0,1024,
IN1 SELECT,10,
405353572C312C310D0A,0,
0,0,1,0↵
@SEC,2,0,1024,
IN1 SELECT,10,
405353572C312C310D0A,0,
0,0,1,0↵</td><td>制御コマンド番号 2 に以下の内容で登録する。
・遅延時間 : 0ms
・出力端子 : LOOP BACK
・メモ : IN1 SELECT
・データサイズ : 10 バイト
・コマンドデータ : @SSW,1,1CR LF(ASCII コード)
・タイムアウト : 0ms
・リトライ回数 : 0 回
・リトライ間隔 : 0ms
・リトライオーバー : 継続する
・受信データ : 表示しない
・返信コマンド : チェックしない</td></tr>
<tr><td>関連項目</td><td colspan="3">7.12.1 制御コマンド 作成・編集</td></tr>
</table>

<table>
<tr><td>@GEC</td><td colspan="3">制御コマンド取得(通信コマンド制御)</td></tr>
<tr><td>コマンド書式</td><td colspan="3">@GEC, no ↵</td></tr>
<tr><td>返り値書式</td><td colspan="3">@GEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display (, recv_1, recv_2・・・) ↵</td></tr>
<tr><td>パラメータ</td><td colspan="3">no ： 制御コマンド番号
1 ～ 32</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">delay ： 遅延時間
0 ～ 999999</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">port ： 出力端子
1 ～ 2047
<table>
<tr><td></td><td>bit10</td><td>bit9</td><td>bit8</td><td>bit7</td><td>bit6</td><td>bit5</td><td>bit4</td><td>bit3</td><td>bit2</td><td>bit1</td><td>bit0</td></tr>
<tr><td>出力端子</td><td>LOOP BACK</td><td>LAN 8</td><td>LAN 7</td><td>LAN 6</td><td>LAN 5</td><td>LAN 4</td><td>LAN 3</td><td>LAN 2</td><td>LAN 1</td><td>RS-232C CH2</td><td>RS-232C CH1</td></tr>
</table>
コマンドを送信する出力端子に該当するビットが 1 になります(bit15-bit11 は未使用なので常に 0 になります)。例えば RS-232C CH1 にコマンドを送信する場合は 1(2 進数で 0000000000000001)になり、LAN1 と LAN2 にコマンドを送信する場合は 12(2 進数で 0000000000001100)になります。</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">memo ： メモ
ASCII コード(P.10)の 20 ～ 7D で 2C(カンマ)以外の中から最大 14 文字まで</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">length ： 送信コマンドデータサイズ(バイト数)
0 ～ 30</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">command ： 送信コマンドデータ
0 ～ 9, A ～ F, a ～ f = 4 ビット 1 桁(16 進数表記)で length×2 桁</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">timeout ： タイムアウト時間
0 ～ 99999</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">retry ： リトライ回数
0 ～ 99</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">interval ： リトライ間隔
0 ～ 99999</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">retryover ： リトライオーバー時の処理
0 = 処理を停止する, 1 = 処理を継続する</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">display ： 受信データの表示
0 = 通信コマンド制御の場合は、0 になります</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="3">recv_1-32 ： 返信コマンドのチェックの有無
1 ～ 32 = チェックする返信コマンド番号をカンマで区切って返信</td></tr>
<tr><td>実行例</td><td>送
受</td><td>@GEC,1↵
@GEC,1,10,3,POWER,
7,5057204F4E0D0A,
1000,2,500,0,0,1,2↵</td><td>制御コマンド番号 1 に登録された内容を取得。
・遅延時間 ： 10ms
・出力端子 ： RS-232C CH1 & RS-232C CH2
・メモ ： POWER
・データサイズ ： 7 バイト
・コマンドデータ ： PW ONCR LF(ASCII コード)
・タイムアウト ： 1000ms
・リトライ回数 ： 2 回
・リトライ間隔 ： 500ms 間隔で再送信する
・リトライオーバー ： 停止する
・受信データ ： 表示しない
・返信コマンド ： 1 と 2 をチェックする</td></tr>
</table>

	送 受	@GEC,2↵ @GEC,2,0,1024, IN1 SELECT,10, 405353572C312C310D0A,0, 0,0,1,0↵	制御コマンド番号 2 に登録された内容を取得。 ・遅延時間 : 0ms ・出力端子 : LOOP BACK ・メモ : IN1 SELECT ・データサイズ : 10 バイト ・コマンドデータ : @SSW,1,1*CR LF*（ASCII コード） ・タイムアウト : 0ms ・リトライ回数 : 0 回 ・リトライ間隔 : 0ms ・リトライオーバー : 継続する ・受信データ : 表示しない ・返信コマンド : チェックしない
関連項目	7.12.1 制御コマンド 作成・編集		

<table>
<tr><td>@SEC</td><td>制御コマンド設定(受信データの表示)</td></tr>
<tr><td>コマンド書式</td><td>@SEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display, delimiter ↵</td></tr>
<tr><td>返り値書式</td><td>@SEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display, delimiter ↵</td></tr>
<tr><td>パラメータ</td><td>no ： 制御コマンド番号
1 ～ 32</td></tr>
<tr><td></td><td>delay ： 遅延時間
0 ～ 999999</td></tr>
<tr><td></td><td>port ： 出力端子
1 ～ 2047
<table>
<tr><th></th><th>bit10</th><th>bit9</th><th>bit8</th><th>bit7</th><th>bit6</th><th>bit5</th><th>bit4</th><th>bit3</th><th>bit2</th><th>bit1</th><th>bit0</th></tr>
<tr><td>出力端子</td><td>LOOP BACK</td><td>LAN 8</td><td>LAN 7</td><td>LAN 6</td><td>LAN 5</td><td>LAN 4</td><td>LAN 3</td><td>LAN 2</td><td>LAN 1</td><td>RS-232C CH2</td><td>RS-232C CH1</td></tr>
</table>
コマンドを送信する出力端子に該当するビットを 1 にします(bit15-bit11 は未使用なので常に 0 を指定します)。例えば RS-232C CH1 にコマンドを送信する場合は 1(2 進数で 0000000000000001)を指定し、LAN1 と LAN2 にコマンドを送信する場合は 12(2 進数で 0000000000001100)を指定します。</td></tr>
<tr><td></td><td>memo ： メモ
ASCII コード(P.10)の 20 ～ 7D で 2C(カンマ)以外の中から最大 14 文字まで</td></tr>
<tr><td></td><td>length ： 送信コマンドデータサイズ(バイト数)
0 ～ 30</td></tr>
<tr><td></td><td>command ： 送信コマンドデータ
0 ～ 9, A ～ F, a ～ f = 4 ビット 1 桁(16 進数表記)で length×2 桁を指定</td></tr>
<tr><td></td><td>timeout ： タイムアウト時間
0 ～ 99999</td></tr>
<tr><td></td><td>retry ： リトライ回数
0 ～ 99</td></tr>
<tr><td></td><td>interval ： リトライ間隔
0 ～ 99999</td></tr>
<tr><td></td><td>retryover ： リトライオーバー時の処理
0 = 処理を停止する, 1 = 処理を継続する</td></tr>
<tr><td></td><td>display ： 受信データの表示
1 = ASCII コードで表示する, 2 = 16 進数で表示する</td></tr>
<tr><td></td><td>delimiter ： デリミタ
デリミタを監視する場合は、0 ～ 9, A ～ F, a ～ f = 4 ビット 1 桁(16 進数表記)で 2 桁を指定
100 = デリミタを監視しない</td></tr>
</table>

<table>
<tr><td rowspan="2">実行例</td><td>送

受</td><td>@SEC,3,0,512,POWER STATUS,9,
47455420504F570D0A,
2000,2,200,0,1,0D↵
@SEC,3,0,512,POWER STATUS,9,
47455420504F570D0A,
2000,2,200,0,1,0D↵</td><td>制御コマンド番号 3 に以下の内容で登録する。
・遅延時間 : 0ms
・出力端子 : LAN8
・メモ : POWER STATUS
・データサイズ : 9 バイト
・コマンドデータ : GET POWCR LF(ASCII コード)
・タイムアウト : 2000ms
・リトライ回数 : 2 回
・リトライ間隔 : 200ms 間隔で再送信する
・リトライオーバー : 停止する
・受信データ : ASCII コードで表示する
・デリミタ : 0D=16 進数(CR=ASCII コード)</td></tr>
<tr><td>送

受</td><td>@SEC,4,0,128,INPUT,7,
494E53454C0D0A,2500,4,
100,1,2,100↵
@SEC,4,0,128,INPUT,7,
494E53454C0D0A,2500,4,
100,1,2,100↵</td><td>制御コマンド番号 4 に以下の内容で登録する。
・遅延時間 : 0ms
・出力端子 : LAN6
・メモ : INPUT
・データサイズ : 7 バイト
・コマンドデータ : INSELCR LF(ASCII コード)
・タイムアウト : 2500ms
・リトライ回数 : 4 回
・リトライ間隔 : 100ms 間隔で再送信する
・リトライオーバー : 継続する
・受信データ : 16 進数で表示する
・返信コマンド : デリミタを監視しない</td></tr>
<tr><td>関連項目</td><td colspan="2">7.12.1 制御コマンド 作成・編集</td></tr>
</table>

<table>
<tr><td>@GEC</td><td>制御コマンド取得(受信データの表示)</td></tr>
<tr><td>コマンド書式</td><td>@GEC, no ↵</td></tr>
<tr><td>返り値書式</td><td>@GEC, no, delay, port, memo, length, command, timeout, retry, interval, retryover, display, delimiter ↵</td></tr>
<tr><td>パラメータ</td><td>no ： 制御コマンド番号
1 ～ 32</td></tr>
<tr><td></td><td>delay ： 遅延時間
0 ～ 999999</td></tr>
<tr><td></td><td>port ： 出力端子
1 ～ 2047
<table>
<tr><th></th><th>bit10</th><th>bit9</th><th>bit8</th><th>bit7</th><th>bit6</th><th>bit5</th><th>bit4</th><th>bit3</th><th>bit2</th><th>bit1</th><th>bit0</th></tr>
<tr><td>出力端子</td><td>LOOP BACK</td><td>LAN 8</td><td>LAN 7</td><td>LAN 6</td><td>LAN 5</td><td>LAN 4</td><td>LAN 3</td><td>LAN 2</td><td>LAN 1</td><td>RS-232C CH2</td><td>RS-232C CH1</td></tr>
</table>
コマンドを送信する出力端子に該当するビットが 1 になります(bit15-bit11 は未使用なので常に 0 になります)。例えば RS-232C CH1 にコマンドを送信する場合は 1(2 進数で 0000000000000001)になり、LAN1 と LAN2 にコマンドを送信する場合は 12(2 進数で 0000000000001100)になります。</td></tr>
<tr><td></td><td>memo ： メモ
ASCII コード(P.10)の 20 ～ 7D で 2C(カンマ)以外の中から最大 14 文字まで</td></tr>
<tr><td></td><td>length ： 送信コマンドデータサイズ(バイト数)
0 ～ 30</td></tr>
<tr><td></td><td>command ： 送信コマンドデータ
0 ～ 9, A ～ F, a ～ f = 4 ビット 1 桁(16 進数表記)で length×2 桁</td></tr>
<tr><td></td><td>timeout ： タイムアウト時間
0 ～ 99999</td></tr>
<tr><td></td><td>retry ： リトライ回数
0 ～ 99</td></tr>
<tr><td></td><td>interval ： リトライ間隔
0 ～ 99999</td></tr>
<tr><td></td><td>retryover ： リトライオーバー時の処理
0 = 処理を停止する, 1 = 処理を継続する</td></tr>
<tr><td></td><td>display ： 受信データの表示
1 = ASCII コードで表示する, 2 = 16 進数で表示する</td></tr>
<tr><td></td><td>delimiter ： デリミタ
デリミタを監視する場合は、0 ～ 9, A ～ F, a ～ f = 4 ビット 1 桁(16 進数表記)で 2 桁
100 = デリミタを監視しない</td></tr>
</table>

実行例	送 受	@GEC,3↵ @GEC,3,0,512,POWER STATUS,9, 47455420504F570D0A, 2000,2,200,0,1,0D↵	制御コマンド番号 3 に登録された内容を取得。 ・遅延時間 : 0ms ・出力端子 : LAN8 ・メモ : POWER STATUS ・データサイズ : 9 バイト ・コマンドデータ : GET POW*CR LF*(ASCII コード) ・タイムアウト : 2000ms ・リトライ回数 : 2 回 ・リトライ間隔 : 200ms 間隔で再送信する ・リトライオーバー : 停止する ・受信データ : ASCII コードで表示する ・デリミタ : 0D=16 進数(*CR*=ASCII コード)
	送 受	@GEC,4↵ @GEC,4,0,128,INPUT,7, 494E53454C0D0A,2500,4, 100,1,2,100↵	制御コマンド番号 4 に登録された内容を取得。 ・遅延時間 : 0ms ・出力端子 : LAN6 ・メモ : INPUT ・データサイズ : 7 バイト ・コマンドデータ : INSEL*CR LF*(ASCII コード) ・タイムアウト : 2500ms ・リトライ回数 : 4 回 ・リトライ間隔 : 100ms 間隔で再送信する ・リトライオーバー : 継続する ・受信データ : 16 進数で表示する ・返信コマンド : デリミタを監視しない
関連項目	7.12.1 制御コマンド 作成・編集		

<table>
<tr><td>@SEC</td><td colspan="3">制御コマンド設定(タリー出力制御)</td></tr>
<tr><td>コマンド書式</td><td colspan="3">@SEC, no, delay, port, memo, pinno_1, out_1, pulse_1 (, pinno_2, out_2, pulse_2, pinno_3, out_3, pulse_3･･･) ↵</td></tr>
<tr><td>返り値書式</td><td colspan="3">@SEC, no, delay, port, memo, pinno_1, out_1, pulse_1 (, pinno_2, out_2, pulse_2, pinno_3, out_3, pulse_3･･･) ↵</td></tr>
<tr><td rowspan="8">パラメータ</td><td colspan="3">no ： 制御コマンド番号
1 ～ 32</td></tr>
<tr><td colspan="3">delay ： 遅延時間
0 ～ 999999</td></tr>
<tr><td colspan="3">port ： タリー出力制御
2048 = タリー出力の場合は、2048 を指定します</td></tr>
<tr><td colspan="3">memo ： メモ
ASCII コード(P.10)の 20 ～ 7D で 2C(カンマ)以外の中から最大 14 文字まで</td></tr>
<tr><td colspan="3">pinno_1-6 ： 端子番号
22 ～ 24, 47 ～ 49</td></tr>
<tr><td colspan="3">out_1-6 ： 端子制御
0 = 接点 OFF, 1 = 接点 ON, 2 = トグル動作, 3 = 制御しない</td></tr>
<tr><td colspan="3">pulse _1-6 ： パルス幅
0, 100 ～ 9990
接点を制御後、元に戻すまでの時間を指定し、「0」を指定すると制御後の状態を保持します(自動的に元に戻しません)。10ms 単位で設定し、下 1 桁に 0 以外を指定した場合は、切り捨てられます(例えば 199 と指定すると、190ms に設定されます)。</td></tr>
<tr><td colspan="3">制御する端子のみパラメータを送信すれば、パラメータが送信されなかった端子については自動的に全て「制御しない」に設定されるため、通常は out_1-6 に「3=制御しない」のパラメータを送信する必要はありません。</td></tr>
<tr><td rowspan="2">実行例</td><td>送
受</td><td>@SEC,5,20,2048,SCREEN UP,22,1,100↵
@SEC,5,20,2048,SCREEN UP,22,1,100↵</td><td>制御コマンド番号 5 に以下の内容で登録する。
・20ms 後に制御する
・メモ ： SCREEN UP
・タリー出力の 22 ピンを 100ms 期間 ON
・その他の端子は全て制御しない</td></tr>
<tr><td>送
受</td><td>@SEC,6,50,2048,PROJECTOR ON,22,0,200,23,1,0↵
@SEC,6,50,2048,PROJECTOR ON,22,0,200,23,1,0↵</td><td>制御コマンド番号 6 に以下の内容で登録する。
・50ms 後に制御する
・メモ ： PROJECTOR ON
・タリー出力の 22 ピンを 200ms 期間 OFF
・タリー出力の 23 ピンを ON にし、ON の状態を保持
・その他の端子は全て制御しない</td></tr>
<tr><td>関連項目</td><td colspan="3">7.12.1 制御コマンド 作成・編集</td></tr>
</table>

@GEC	**制御コマンド取得(タリー出力制御)**		
コマンド書式	**@GEC**, *no* ↵		
返り値書式	**@GEC**, *no*, *delay*, *port*, *memo*, *pinno_1, out_1, pulse_1 (, pinno_2, out_2, pulse_2, pinno_3, out_3, pulse_3･･･)* ↵		
パラメータ	*no* ： 制御コマンド番号 1 ～ 32		
	delay ： 遅延時間 0 ～ 999999		
	port ： タリー出力制御 2048 = タリー出力制御の場合は、2048 になります		
	memo ： メモ ASCII コード(P.10)の 20 ～ 7D で 2C(カンマ)以外の中から最大 14 文字まで		
	pinno_1-6 ： 端子番号 22 ～ 24, 47 ～ 49		
	out_1-6 ： 端子制御 0 = 接点 OFF, 1 = 接点 ON, 2 = トグル動作		
	pulse _1-6 ： パルス幅 0, 100 ～ 9990		
	制御する端子の設定のみ送信します		
実行例	送 受	@GEC,5↵ @GEC,5,20,2048,SCREEN UP, 22,1,100↵	制御コマンド番号 5 に登録された内容を取得。 ・20ms 後に制御する ・メモ ： SCREEN UP ・タリー出力の 22 ピンを 100ms 期間 ON ・その他の端子は全て制御しない
	送 受	@GEC,6↵ @GEC,6,50,2048,PROJECTOR ON,22,0,200,23,1,0↵	制御コマンド番号 6 に登録された内容を取得。 ・50ms 後に制御する ・メモ ： PROJECTOR ON ・タリー出力の 22 ピンを 200ms 期間 OFF ・タリー出力の 23 ピンを ON にし、ON の状態を保持 ・その他の端子は全て制御しない
関連項目	7.12.1 制御コマンド 作成・編集		

@SEC	制御コマンド設定(CEC制御)		
コマンド書式	**@SEC**, *no*, *delay*, *port*, *memo*, *error*, *ch_1*, *cec_1* (, *ch_2*, *cec_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SEC**, *no*, *delay*, *port*, *memo*, *error*, *ch_1*, *cec_1* (, *ch_2*, *cec_2･･･*) ↵		
パラメータ	*no* ： 制御コマンド番号 1 ～ 32		
	delay ： 遅延時間 0 ～ 999999		
	port ： CEC 制御 4096 = CEC 制御の場合は、4096 を指定します		
	memo ： メモ ASCII コード(P.10)の 20 ～ 7D で 2C(カンマ)以外の中から最大 14 文字まで		
	error ： 機器から応答がなかった時の処理 0 = 処理を停止する, 1 = 処理を継続する		
	ch_1-4 ： 出力番号 1 = OUT1, 2 = OUT2, 3 = OUT3, OUT4		
	cec_1-4 ： 制御コマンド 0 =制御しない, 1 = POWER OFF, 2 = POWER ON		
	制御する出力のみパラメータを送信すれば、パラメータが送信されなかった出力については自動的に全て「制御しない」に設定されるため、通常は *cec_1-4* に「0=制御しない」のパラメータを送信する必要はありません。		
実行例	送	@SEC,7,0,4096,DISPLAY1 ON,0,1,2↵	制御コマンド番号 7 に以下の内容で登録する。 ・遅延時間 : 0ms ・メモ : DISPLAY1 ON ・エラー時 : 停止する ・OUT1 に接続された機器の電源を ON する ・その他の出力は全て制御しない
	受	@SEC,7,0,4096,DISPLAY1 ON,0,1,2↵	
関連項目	7.12.1 制御コマンド 作成・編集		

@GEC	**制御コマンド取得(CEC制御)**		
コマンド書式	**@GEC**, *no* ↵		
返り値書式	**@GEC**, *no*, *delay*, *port*, *memo*, *error*, *ch_1*, *cec_1* (, *ch_2*, *cec_2*・・・) ↵		
パラメータ	*no* ： 制御コマンド番号 1 ～ 32		
	delay ： 遅延時間 0 ～ 999999		
	port ： CEC 制御 4096 = CEC 制御の場合は、4096 を指定します		
	memo ： メモ ASCII コード(P.10)の 20 ～ 7D で 2C(カンマ)以外の中から最大 14 文字まで		
	error ： 機器から応答がなかった時の処理 0 = 処理を停止する, 1 = 処理を継続する		
	ch_1-4 ： 出力番号 1 = OUT1, 2 = OUT2, 3 = OUT3, 4=OUT4		
	cec_1-4 ： 制御コマンド 0 =制御しない, 1 = POWER OFF, 2 = POWER ON		
	制御する出力の設定のみ送信します。		
実行例	送	@GEC,7↵	制御コマンド番号 7 に登録された内容を取得。
	受	@GEC,7,0,4096,DISPLAY1 ON, 0,1,2↵	・遅延時間 : 0ms ・メモ : DISPLAY1 ON ・エラー時 : 停止する ・OUT1 に接続された機器の電源を ON する ・その他の出力は全て制御しない
関連項目	7.12.1 制御コマンド 作成・編集		

@SRC	**返信コマンド設定**		
コマンド書式	**@SRC**, *no*, *process*, *length*, *command*, *mask*, *memo* ↵		
返り値書式	**@SRC**, *no*, *process*, *length*, *command*, *mask*, *memo* ↵		
パラメータ	*no* ： 制御コマンド番号 1 ～ 32		
	process ： 処理判定 0 = 処理を停止する， 1 = 処理を継続する， 2 = コマンドを再送信する		
	length ： 返信コマンドデータサイズ（バイト数） 0 ～ 30		
	command ： 返信コマンドデータ 0 ～ 9, A ～ F, a ～ f = 4 ビット 1 桁(16 進数表記)で *length*×2 桁を指定		
	mask ： マスクデータ 0 ～ 9, A ～ F, a ～ f = 4 ビット 1 桁(16 進数表記)で *length*×2 桁を指定		
	memo ： メモ ASCII コード(P.10)の 20 ～ 7D で 2C(カンマ)以外の中から最大 14 文字まで		
実行例	送 受	@SRC,1,1,9, 52454356204F4B0D0A, FFFFFFFFFFFFFFFFFF,OK↵ @SRC,1,1,9, 52454356204F4B0D0A, FFFFFFFFFFFFFFFFFF,OK↵	返信コマンド番号 1 に以下の内容で登録する。 ・処理判定 ： 継続する ・データサイズ ： 9 バイト ・コマンドデータ ： RECV OK*CR LF*（ASCII コード） ・マスクデータ ： 全て FF（全ビットチェック） ・メモ ： OK
	送 受	@SRC,2,0,1,40,40,NG↵ @SRC,2,0,1,40,40,NG↵	返信コマンド番号 2 に以下の内容で登録する。 ・処理判定 ： 停止する ・データサイズ ： 1 バイト ・コマンドデータ ： 40（16 進数） ・マスクデータ ： 40（上から 2 ビット目をチェック） ・メモ ： NG
関連項目	7.12.2 返信コマンド 作成・編集		

@GRC	返信コマンド取得		
コマンド書式	**@GRC,** *no* ↵		
返り値書式	**@GRC,** *no*, *process*, *length*, *command*, *mask*, *memo* ↵		
パラメータ	*no* ： 制御コマンド番号 1 ～ 32		
	process ： 処理判定 0 = 処理を停止する， 1 = 処理を継続する， 2 = コマンドを再送信する		
	length ： 返信コマンドデータサイズ（バイト数） 0 ～ 30		
	command ： 返信コマンドデータ 0 ～ 9, A ～ F, a ～ f = 4 ビット 1 桁(16 進数表記)で *length*×2 桁		
	mask ： マスクデータ 0 ～ 9, A ～ F, a ～ f = 4 ビット 1 桁(16 進数表記)で *length*×2 桁		
	memo ： メモ ASCII コード(P.10)の 20 ～ 7D で 2C(カンマ)以外の中から最大 14 文字まで		
実行例	送 受	@GRC,1↵ @GRC,1,1,9, 52454356204F4B0D0A, FFFFFFFFFFFFFFFFFF,OK↵	返信コマンド番号 1 に登録された内容を取得。 ・処理判定 ： 継続する ・データサイズ ： 9 バイト ・コマンドデータ ： RECV OK*CR LF*(ASCII コード) ・マスクデータ ： 全て FF (全ビットチェック) ・メモ ： OK
	送 受	@GRC,2↵ @GRC,2,0,1,40,40,NG↵	返信コマンド番号 2 に登録された内容を取得。 ・処理判定 ： 停止する ・データサイズ ： 1 バイト ・コマンドデータ ： 40 (16 進数) ・マスクデータ ： 40 (上から 2 ビット目をチェック) ・メモ ： NG
関連項目	7.12.2 返信コマンド 作成・編集		

@SCC	制御コマンド 関連付け設定		
コマンド書式	**@SCC,** *event*, *c_1* (, *c_2*, *c_3*･･･) ↵		
返り値書式	**@SCC,** *event*, *c_1* (, *c_2*, *c_3*･･･) ↵		
パラメータ	*event* ： コマンド実行条件 設定値は**表 3.3.13a**(P.95)をご覧ください。		
	c_1-10 ： 送信コマンド順序 0 = 関連付けなし， 1 ～ 32 = 制御コマンド 1～32 @SEC 制御コマンド設定(通信コマンド制御)(P.80)、@SEC 制御コマンド設定(受信データの表示)(P.84)、@SEC 制御コマンド設定(タリー出力制御)(P.88)、@SEC 制御コマンド設定(CEC制御)(P.90)いずれかで登録した制御コマンドを関連付けます		
実行例	送 受	@SCC,19,5,2,1↵ @SCC,19,5,2,1↵	電源投入時に制御コマンド 5、制御コマンド 2、制御コマンド 1 の順で実行する。
	送 受	@SCC,9,10,20↵ @SCC,9,10,20↵	COMMAND E の PLANE A は、制御コマンド 10、制御コマンド 20 の順で実行する。
関連項目	7.12.3 制御コマンド 関連付け		

@GCC	**制御コマンド 関連付け取得**		
コマンド書式	**@GCC,** *event* ↵		
返り値書式	**@GCC,** *event*, *c_1* (, *c_2*, *c_3*･･･) ↵		
パラメータ	*event* ： コマンド実行条件 設定値は**表 3.3.13a** (P.95)をご覧ください。		
	c_1-10 ： 送信コマンド順序 0 = 関連付けなし, 1 ～ 32 = 制御コマンド 1～32		
実行例	送	@GCC,19↵	電源投入時に関連付けられている制御コマンドを取得。
	受	@GCC,19,5,2,1↵	制御コマンド 5、制御コマンド 2、制御コマンド 1 の順で実行する。
	送	@GCC,9↵	COMMAND E の PLANE A に関連付けられている制御コマンドを取得。
	受	@GCC,9,10,20↵	制御コマンド 10、制御コマンド 20 の順で実行する。
関連項目	7.12.3 制御コマンド 関連付け		

[表 3.3.13a] 制御コマンド実行条件パラメータ

event	実行条件
1	COMMAND A-PLANE A
2	COMMAND A-PLANE B
3	COMMAND B-PLANE A
4	COMMAND B-PLANE B
5	COMMAND C-PLANE A
6	COMMAND C-PLANE B
7	COMMAND D-PLANE A
8	COMMAND D-PLANE B
9	COMMAND E-PLANE A
10	COMMAND E-PLANE B
11	COMMAND F-PLANE A
12	COMMAND F-PLANE B
13	COMMAND G-PLANE A
14	COMMAND G-PLANE B
15	COMMAND H-PLANE A
16	COMMAND H-PLANE B
17	COMMAND I-PLANE A
18	COMMAND I-PLANE B
19	POWER ON
20	DISPLAY1 POWER ON
21	DISPLAY1 POWER OFF
22	DISPLAY2 POWER ON
23	DISPLAY2 POWER OFF
24	DISPLAY3 POWER ON
25	DISPLAY3 POWER OFF
26	DISPLAY4 POWER ON
27	DISPLAY4 POWER OFF
28	VIDEO:OUT1-IN1
29	VIDEO:OUT1-IN2
30	VIDEO:OUT1-IN3
31	VIDEO:OUT1-IN4
32	VIDEO:OUT1-IN5
33	VIDEO:OUT1-IN6
34	VIDEO:OUT1-IN7
35	VIDEO:OUT1-IN8
36	VIDEO:OUT1-IN9
37	VIDEO:OUT1-OFF

event	実行条件
38	AUDIO:OUT1-IN1
39	AUDIO:OUT1-IN2
40	AUDIO:OUT1-IN3
41	AUDIO:OUT1-IN4
42	AUDIO:OUT1-IN5
43	AUDIO:OUT1-IN6
44	AUDIO:OUT1-IN7
45	AUDIO:OUT1-IN8
46	AUDIO:OUT1-IN9
47	AUDIO:OUT1-OFF
48	VIDEO:OUT2-IN1
49	VIDEO:OUT2-IN2
50	VIDEO:OUT2-IN3
51	VIDEO:OUT2-IN4
52	VIDEO:OUT2-IN5
53	VIDEO:OUT2-IN6
54	VIDEO:OUT2-IN7
55	VIDEO:OUT2-IN8
56	VIDEO:OUT2-IN9
57	VIDEO:OUT2-OFF
58	AUDIO:OUT2-IN1
59	AUDIO:OUT2-IN2
60	AUDIO:OUT2-IN3
61	AUDIO:OUT2-IN4
62	AUDIO:OUT2-IN5
63	AUDIO:OUT2-IN6
64	AUDIO:OUT2-IN7
65	AUDIO:OUT2-IN8
66	AUDIO:OUT2-IN9
67	AUDIO:OUT2-OFF
68	VIDEO:OUT3-IN1
69	VIDEO:OUT3-IN2
70	VIDEO:OUT3-IN3
71	VIDEO:OUT3-IN4
72	VIDEO:OUT3-IN5
73	VIDEO:OUT3-IN6
74	VIDEO:OUT3-IN7

event	実行条件
75	VIDEO:OUT3-IN8
76	VIDEO:OUT3-IN9
77	VIDEO:OUT3-OFF
78	AUDIO:OUT3-IN1
79	AUDIO:OUT3-IN2
80	AUDIO:OUT3-IN3
81	AUDIO:OUT3-IN4
82	AUDIO:OUT3-IN5
83	AUDIO:OUT3-IN6
84	AUDIO:OUT3-IN7
85	AUDIO:OUT3-IN8
86	AUDIO:OUT3-IN9
87	AUDIO:OUT3-OFF
88	VIDEO:OUT4-IN1
89	VIDEO:OUT4-IN2
90	VIDEO:OUT4-IN3
91	VIDEO:OUT4-IN4
92	VIDEO:OUT4-IN5
93	VIDEO:OUT4-IN6
94	VIDEO:OUT4-IN7
95	VIDEO:OUT4-IN8
96	VIDEO:OUT4-IN9
97	VIDEO:OUT4-OFF
98	AUDIO:OUT4-IN1
99	AUDIO:OUT4-IN2
100	AUDIO:OUT4-IN3
101	AUDIO:OUT4-IN4
102	AUDIO:OUT4-IN5
103	AUDIO:OUT4-IN6
104	AUDIO:OUT4-IN7
105	AUDIO:OUT4-IN8
106	AUDIO:OUT4-IN9
107	AUDIO:OUT4-OFF

@STG	制御コマンド 関連付けのトグル動作設定		
コマンド書式	**@STG,** *event_1*, *toggle_1* (, *event_2*, *toggle_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@STG,** *event_1*, *toggle_1* (, *event_2*, *toggle_2･･･*) ↵		
パラメータ	*event_1-9* ： コマンド実行条件 0 = 全制御コマンド, 1 = COMMAND A ～ 9 = COMMAND I *toggle_1-9* ： トグル動作 0 = トグル動作しない, 1 = トグル動作する		
実行例	送	@STG,1,1↵	COMMAND A はトグル動作する。
	受	@STG,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.12.3 制御コマンド 関連付け		

@GTG	制御コマンド 関連付けのトグル動作取得		
コマンド書式	**@GTG,** *event_1* (, *event_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@GTG,** *event_1*, *toggle_1* (,*event_2*, *toggle_2･･･*) ↵		
パラメータ	*event_1-9* ： コマンド実行条件 1 = COMMAND A ～ 9 = COMMAND I *toggle_1-9* ： トグル動作 0 = トグル動作しない, 1 = トグル動作する		
実行例	送	@GTG,1↵	COMMAND A のトグル動作を取得。
	受	@GTG,1,1↵	COMMAND A はトグル動作する。
関連項目	7.12.3 制御コマンド 関連付け		

@SUP	制御コマンド 電源 ON 時実行面設定		
コマンド書式	**@SUP,** *event_1*, *plane_1* (, *event_2*, *plane_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@SUP,** *event_1*, *plane_1* (, *event_2*, *plane_2･･･*) ↵		
パラメータ	*event_1-9* ： コマンド実行条件 0 = 全制御コマンド, 1 = COMMAND A ～ 9 = COMMAND I *plane_1-9* ： 電源 ON 時の実行面 0 = AUTO, 1 = PLANE A, 2 = PLANE B		
実行例	送	@SUP,1,1↵	COMMAND A は電源投入時に PLANE A を実行する。
	受	@SUP,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.12.3 制御コマンド 関連付け		

@GUP	制御コマンド 電源 ON 時実行面取得		
コマンド書式	**@GUP**, *event_1 (, event_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@GUP**, *event_1*, *plane_1 (,event_2*, *plane_2･･･)* ↵		
パラメータ	*event_1-9* ： コマンド実行条件 1 = COMMAND A ～ 9 = COMMAND I *plane_1-9* ： 電源 ON 時の実行面 0 = AUTO, 1 = PLANE A, 2 = PLANE B		
実行例	送	@GUP,1↵	COMMAND A の電源投入時の実行面を取得。
	受	@GUP,1,1↵	COMMAND A は電源投入時に PLANE A を実行する。
関連項目	7.12.3 制御コマンド 関連付け		

@SIT	制御コマンド実行時の操作無効時間設定		
コマンド書式	**@SIT**, *time* ↵		
返り値書式	**@SIT**, *time* ↵		
パラメータ	*time* ： 操作無効時間 0 ～ 999999 ※初期値 0		
実行例	送	@SIT,2000↵	制御コマンド実行時の操作無効時間を 2000ms(2 秒)に設定する。
	受	@SIT,2000↵	正常終了。
関連項目	7.12.5 制御コマンド実行時の操作無効時間		

@GIT	制御コマンド実行時の操作無効時間取得		
コマンド書式	**@GIT** ↵		
返り値書式	**@GIT**, *time* ↵		
パラメータ	*time* ： 操作無効時間 0 ～ 999999 ※初期値 0		
実行例	送	@GIT↵	制御コマンド実行時の操作無効時間を取得。
	受	@GIT,2000↵	制御コマンド実行中または制御コマンド開始後 2000ms(2 秒)経過するまでは操作無効。
関連項目	7.12.5 制御コマンド実行時の操作無効時間		

@DEC	登録したコマンドおよび関連付けの消去		
コマンド書式	**@DEC**, *no_1 (, no_2*, *no_3･･･)* ↵		
返り値書式	**@DEC**, *no_1 (, no_2*, *no_3･･･)* ↵		
パラメータ	*no_1-32* ： 消去するコマンドまたは関連付け 1 ～ 32 : 制御コマンド 1 ～ 32 101 ～ 132 : 返信コマンド 1 ～ 32 201 ～ 307 : 関連付け 関連付けの設定値は**表 3.3.13b**(P.98)をご覧ください。		
実行例	送	@DEC,201↵	COMMAND A-PLANE A の関連付けを消去する。
	受	@DEC,201↵	正常終了。
関連項目	7.12.6 登録したコマンドおよび関連付けの消去		

[表 3.3.13b] 制御コマンドの関連付け削除パラメータ

no	実行条件
201	COMMAND A-PLANE A
202	COMMAND A-PLANE B
203	COMMAND B-PLANE A
204	COMMAND B-PLANE B
205	COMMAND C-PLANE A
206	COMMAND C-PLANE B
207	COMMAND D-PLANE A
208	COMMAND D-PLANE B
209	COMMAND E-PLANE A
210	COMMAND E-PLANE B
211	COMMAND F-PLANE A
212	COMMAND F-PLANE B
213	COMMAND G-PLANE A
214	COMMAND G-PLANE B
215	COMMAND H-PLANE A
216	COMMAND H-PLANE B
217	COMMAND I-PLANE A
218	COMMAND I-PLANE B
219	POWER ON
220	DISPLAY1 POWER ON
221	DISPLAY1 POWER OFF
222	DISPLAY2 POWER ON
223	DISPLAY2 POWER OFF
224	DISPLAY3 POWER ON
225	DISPLAY3 POWER OFF
226	DISPLAY4 POWER ON
227	DISPLAY4 POWER OFF
228	VIDEO:OUT1-IN1
229	VIDEO:OUT1-IN2
230	VIDEO:OUT1-IN3
231	VIDEO:OUT1-IN4
232	VIDEO:OUT1-IN5
233	VIDEO:OUT1-IN6
234	VIDEO:OUT1-IN7
235	VIDEO:OUT1-IN8
236	VIDEO:OUT1-IN9
237	VIDEO:OUT1-OFF
238	AUDIO:OUT1-IN1
239	AUDIO:OUT1-IN2
240	AUDIO:OUT1-IN3
241	AUDIO:OUT1-IN4
242	AUDIO:OUT1-IN5
243	AUDIO:OUT1-IN6
244	AUDIO:OUT1-IN7
245	AUDIO:OUT1-IN8
246	AUDIO:OUT1-IN9
247	AUDIO:OUT1-OFF
248	VIDEO:OUT2-IN1
249	VIDEO:OUT2-IN2
250	VIDEO:OUT2-IN3
251	VIDEO:OUT2-IN4
252	VIDEO:OUT2-IN5
253	VIDEO:OUT2-IN6
254	VIDEO:OUT2-IN7
255	VIDEO:OUT2-IN8
256	VIDEO:OUT2-IN9
257	VIDEO:OUT2-OFF
258	AUDIO:OUT2-IN1
259	AUDIO:OUT2-IN2
260	AUDIO:OUT2-IN3
261	AUDIO:OUT2-IN4
262	AUDIO:OUT2-IN5
263	AUDIO:OUT2-IN6
264	AUDIO:OUT2-IN7
265	AUDIO:OUT2-IN8
266	AUDIO:OUT2-IN9
267	AUDIO:OUT2-OFF
268	VIDEO:OUT3-IN1
269	VIDEO:OUT3-IN2
270	VIDEO:OUT3-IN3
271	VIDEO:OUT3-IN4
272	VIDEO:OUT3-IN5
273	VIDEO:OUT3-IN6
274	VIDEO:OUT3-IN7
275	VIDEO:OUT3-IN8
276	VIDEO:OUT3-IN9
277	VIDEO:OUT3-OFF
278	AUDIO:OUT3-IN1
279	AUDIO:OUT3-IN2
280	AUDIO:OUT3-IN3
281	AUDIO:OUT3-IN4
282	AUDIO:OUT3-IN5
283	AUDIO:OUT3-IN6
284	AUDIO:OUT3-IN7
285	AUDIO:OUT3-IN8
286	AUDIO:OUT3-IN9
287	AUDIO:OUT3-OFF
288	VIDEO:OUT4-IN1
289	VIDEO:OUT4-IN2
290	VIDEO:OUT4-IN3
291	VIDEO:OUT4-IN4
292	VIDEO:OUT4-IN5
293	VIDEO:OUT4-IN6
294	VIDEO:OUT4-IN7
295	VIDEO:OUT4-IN8
296	VIDEO:OUT4-IN9
297	VIDEO:OUT4-OFF
298	AUDIO:OUT4-IN1
299	AUDIO:OUT4-IN2
300	AUDIO:OUT4-IN3
301	AUDIO:OUT4-IN4
302	AUDIO:OUT4-IN5
303	AUDIO:OUT4-IN6
304	AUDIO:OUT4-IN7
305	AUDIO:OUT4-IN8
306	AUDIO:OUT4-IN9
307	AUDIO:OUT4-OFF

@STL	**制御コマンド実行キー 点灯条件設定**		
コマンド書式	**@STL**, *switch_1*, *led_1* (, *switch_2*, *led_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@STL**, *switch_1*, *led_1* (, *switch_2*, *led_2･･･*) ↵		
パラメータ	*switch_1-14* ： コマンド実行キー 0 = 全コマンド実行キー, 1 ～ 5 = フロントパネル COMMAND A ～ フロントパネル COMMAND E, 10 ～ 18 = タリー出力 COMMAND A ～ タリー出力 COMMAND I *led_1-14* ： 点灯条件 0 = 制御コマンドが登録されている場合に点灯 ※初期値, 1 = 制御コマンド実行中に点灯		
実行例	送	@STL,11,1↵	タリー出力の COMMAND B は、制御コマンド実行中にタリー ON する。
	受	@STL,11,1↵	正常終了。
関連項目	7.12.7 制御コマンド実行キー 点灯条件		

@GTL	**制御コマンド実行キー 点灯条件取得**		
コマンド書式	**@GTL**, *switch_1* (, *switch_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@GTL**, *switch_1*, *led_1* (,*switch_2*, *led_2･･･*) ↵		
パラメータ	*switch_1-14* ： コマンド実行キー 0 = 全コマンド実行キー, 1 ～ 5 = フロントパネル COMMAND A ～ フロントパネル COMMAND E, 10 ～ 18 = タリー出力 COMMAND A ～ タリー出力 COMMAND I *led_1-14* ： 点灯条件 0 = 制御コマンドが登録されている場合に点灯 ※初期値, 1 = 制御コマンド実行中に点灯		
実行例	送	@GTL,5↵	フロントパネルの COMMAND E の点灯条件を取得。
	受	@GTL,5,0↵	制御コマンドが登録されている場合に点灯。
関連項目	7.12.7 制御コマンド実行キー 点灯条件		

@STF	**制御コマンド実行キー&表示機器電源スイッチ 点滅時間設定**		
コマンド書式	**@STF**, *switch_1*, *flash_1* (, *switch_2*, *flash_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@STF**, *switch_1*, *flash_1* (, *switch_2*, *flash_2･･･*) ↵		
パラメータ	*switch_1-13* ： キー種別 0 = 全キー, 1 ～ 9 = COMMAND A ～ COMMAND I, 10 ～ 13 = DISPLAY1 POWER ～ DISPLAY4 POWER *flash_1-13* ： 点滅時間 -1 = 制御コマンド実行中に点滅, 0 = 点滅しない, 1 ～ 1000 = 1 秒 ～ 1000 秒まで指定された時間点滅 ※初期値 COMMAND A～I の場合 0(点滅しない), DISPLAYn POWER の場合 -1(制御コマンド実行中に点滅)		
実行例	送	@STF,4,5↵	COMMAND D は、制御コマンド実行開始後 5 秒間点滅する。
	受	@STF,4,5↵	正常終了。
関連項目	7.12.8 制御コマンド実行キー&表示機器電源スイッチ 点滅時間		

@GTF	**制御コマンド実行キー&表示機器電源スイッチ 点滅時間取得**		
コマンド書式	**@GTF**, *switch_1* (, *switch_2･･･*) ↵		
返り値書式	**@GTF**, *switch_1*, *flash_1* (, *switch_2*, *flash_2･･･*) ↵		
パラメータ	*switch_1-13* ： キー種別 0 = 全キー, 1 ～ 9 = COMMAND A ～ COMMAND I, 10 ～ 13 = DISPLAY1 POWER ～ DISPLAY4 POWER		
	flash_1-13 ： 点滅時間 -1 = 制御コマンド実行中に点滅, 0 = 点滅しない, 1 ～ 1000 = 1 秒 ～ 1000 秒まで指定された時間点滅 ※初期値 COMMAND A～I の場合 0(点滅しない), DISPLAYn POWER の場合 -1(制御コマンド実行中に点滅)		
実行例	送	@GTF,10↵	DISPLAY1 POWER の点滅時間を取得。
	受	@GTF,10,-1↵	制御コマンド実行中に点滅。
関連項目	7.12.8 制御コマンド実行キー&表示機器電源スイッチ 点滅時間		

3.3.14 プリセットメモリ

@RCM	クロスポイントメモリから映像・音声チャンネル設定を読み出す		
コマンド書式	**@RCM,** *memory* ↵		
返り値書式	**@RCM,** *memory* ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
実行例	送	@RCM,1↵	クロスポイントメモリ 1 の映像・音声チャンネルを読み出す。
	受	@RCM,1↵	正常終了。
関連項目	7.13.1 クロスポイントの読み出し		

@SCM	クロスポイントメモリへ映像・音声チャンネル設定を上書き保存する		
コマンド書式	**@SCM,** *memory* (, *name*) ↵		
返り値書式	**@SCM,** *memory* (, *name*) ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
	name ： メモリ名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで メモリ名は省略可能で、省略した場合は、現在保存されている名前を変更せずにクロスポイントの設定のみ保存します。		
実行例	現在の映像・音声チャンネルをクロスポイントメモリ 2 に保存する。		
	送	@SCM,2↵	[メモリ名を省略した場合]
	受	@SCM,2↵	
	送	@SCM,2,PATTERN2↵	[メモリ名を指定した場合]
	受	@SCM,2,PATTERN2↵	
関連項目	7.13.2 クロスポイントの保存		

@SEM	クロスポイントメモリへ映像・音声チャンネル設定を引き継ぎ保存する		
コマンド書式	**@SEM,** *memory* (, *name*) ↵		
返り値書式	**@SEM,** *memory* (, *name*) ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
	name ： メモリ名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで メモリ名は省略可能で、省略した場合は、現在保存されている名前を変更せずにクロスポイントの設定のみ保存します。		
実行例	現在の映像・音声チャンネルをクロスポイントメモリ 2 に保存する。ただし、チャンネル制御しない設定が保存されている出力の設定は保存しない。		
	送	@SEM,2↵	[メモリ名を省略した場合]
	受	@SEM,2↵	
	送	@SEM,2,PATTERN2↵	[メモリ名を指定した場合]
	受	@SEM,2,PATTERN2↵	
関連項目	7.13.2 クロスポイントの保存		

@ECM	**クロスポイントメモリの映像・音声チャンネル設定編集**		
コマンド書式	**@ECM**, *memory*, *v_1*, *a_1* (, *v_2*, *a_2*, *v_3*, *a_3*, *v_4*, *a_4*) ↵		
返り値書式	**@ECM**, *memory*, *v_1*, *a_1* (, *v_2*, *a_2*, *v_3*, *a_3*, *v_4*, *a_4*) ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
	v_1-4 ： 映像出力 *a_1-4* ： 音声出力 −1 = 制御しない, 0 = OFF, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
実行例	送	@ECM,2,1,1,2,2,3,3,−1,−1↵	クロスポイントメモリ 2 を読み出すと、OUT1～3 は IN1～3 と 1:1 に設定し、OUT4 は制御しない。
	受	@ECM,2,1,1,2,2,3,3,−1,−1↵	
関連項目	7.13.3 クロスポイントの編集		

@GCM	**クロスポイントメモリの映像・音声チャンネル設定を取得する**		
コマンド書式	**@GCM**, *memory* ↵		
返り値書式	**@GCM**, *memory*, *video _1*, *audio_1*, (*video _2*, *audio_2*, *video _3*, *audio_3*, *video _4*, *audio_4*), *name* ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
	video_1-4 ： 映像出力 *audio_1-4* ： 音声出力 −1 = 制御しない, 0 = OFF, 1 = IN1 ～ 9 = IN9 工場出荷時はメモリに何も保存されておらず、「制御しない」状態になります。 はじめてクロスポイントに設定を保存する際に、映像のみ(@SCV)または音声のみ(@SCA)を保存した場合、保存していない音声または映像は「制御しない」が返信されます。		
	name ： メモリ名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで		
実行例	送	@GCM,2↵	クロスポイントメモリ 2 の映像・音声チャンネルを取得。「PATTERN2」という名前で、映像・音声ともに OUT1 は IN3、OUT2 は IN1、OUT3 は IN2、OUT4 は制御しない設定が保存されている。
	受	@GCM,2,3,3,1,1,2,2,−1,−1,PATTERN2↵	
関連項目	7.13.3 クロスポイントの編集		

@RCV	クロスポイントメモリから映像チャンネル設定を読み出す		
コマンド書式	**@RCV,** *memory* ↵		
返り値書式	**@RCV,** *memory* ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
実行例	送	@RCV,1↵	クロスポイントメモリ 1 の映像チャンネルを読み出す。
	受	@RCV,1↵	正常終了。
関連項目	7.13.1 クロスポイントの読み出し		

@SCV	クロスポイントメモリへ映像チャンネル設定を上書き保存する		
コマンド書式	**@SCV,** *memory (, name)* ↵		
返り値書式	**@SCV,** *memory (, name)* ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
	name ： メモリ名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで メモリ名は省略可能で、省略した場合は、現在保存されている名前を変更せずにクロスポイントの設定のみ保存します。		
実行例	現在の映像チャンネルをクロスポイントメモリ 2 に保存する。		
	送	@SCV,2↵	[メモリ名を省略した場合]
	受	@SCV,2↵	
	送	@SCV,2,PATTERN2↵	[メモリ名を指定した場合]
	受	@SCV,2,PATTERN2↵	
関連項目	7.13.2 クロスポイントの保存		

@SEV	クロスポイントメモリへ映像チャンネル設定を引き継ぎ保存する		
コマンド書式	**@SEV,** *memory (, name)* ↵		
返り値書式	**@SEV,** *memory (, name)* ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
	name ： メモリ名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで メモリ名は省略可能で、省略した場合は、現在保存されている名前を変更せずにクロスポイントの設定のみ保存します。		
実行例	現在の映像チャンネルをクロスポイントメモリ 2 に保存する。ただし、チャンネル制御しない設定が保存されている出力の設定は保存しない。		
	送	@SEV,2↵	[メモリ名を省略した場合]
	受	@SEV,2↵	
	送	@SEV,2,PATTERN2↵	[メモリ名を指定した場合]
	受	@SEV,2,PATTERN2↵	
関連項目	7.13.2 クロスポイントの保存		

@ECV	クロスポイントメモリの映像チャンネル設定編集		
コマンド書式	**@ECV**, *memory*, *v_1* (, *v_2*, *v_3*, *v_4*) ↵		
返り値書式	**@ECV**, *memory*, *v_1* (, *v_2*, *v_3*, *v_4*) ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
	v_1-4 ： 映像出力 −1 = 制御しない, 0 = OFF, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
実行例	送	@ECV,2,1,2,3,−1↵	クロスポイントメモリ 2 を読み出すと、OUT1～3 は IN1～3 と 1:1 に設定し、OUT4 は制御しない。
	受	@ECV,2,1,2,3,−1↵	
関連項目	7.13.3 クロスポイントの編集		

@GCV	クロスポイントメモリの映像チャンネル設定を取得する		
コマンド書式	**@GCV**, *memory* ↵		
返り値書式	**@GCV**, *memory*, *video _1* (, *video _2* , *video _3*, *video _4*), *name* ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
	video_1-4 ： 映像出力 −1 = 制御しない, 0 = OFF, 1 = IN1 ～ 9 = IN9 工場出荷時はメモリに何も保存されておらず、「制御しない」状態になります。 はじめてクロスポイントに設定を保存する際に、音声のみ(@SCA)を保存した場合、保存していない映像は「制御しない」が返信されます。		
	name ： メモリ名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで		
実行例	送	@GCV,2↵	クロスポイントメモリ 2 の映像チャンネルを取得。 「PATTERN2」という名前で、OUT1 は IN3、OUT2 は IN1、OUT3 は IN2、OUT4 は IN4 が保存されている。
	受	@GCV,2,3,1,2,4 PATTERN2↵	
関連項目	7.13.3 クロスポイントの編集		

@RCA	クロスポイントメモリから音声チャンネル設定を読み出す		
コマンド書式	**@RCA**, *memory* ↵		
返り値書式	**@RCA**, *memory* ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
実行例	送	@RCA,1↵	クロスポイントメモリ 1 の音声チャンネルを読み出す。
	受	@RCA,1↵	正常終了。
関連項目	7.13.1 クロスポイントの読み出し		

@SCA	クロスポイントメモリへ音声チャンネル設定を上書き保存する	
コマンド書式	**@SCA**, *memory* (, *name*) ↵	
返り値書式	**@SCA**, *memory* (, *name*) ↵	
パラメータ	*memory* : クロスポイントメモリ 1 ～ 9	
	name : メモリ名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで メモリ名は省略可能で、省略した場合は、現在保存されている名前を変更せずにクロスポイントの設定のみ保存します。	
実行例	現在の音声チャンネルをクロスポイントメモリ 2 に保存する。	
	送 @SCA,2↵ 受 @SCA,2↵	[メモリ名を省略した場合]
	送 @SCA,2,PATTERN2↵ 受 @SCA,2,PATTERN2↵	[メモリ名を指定した場合]
関連項目	7.13.2 クロスポイントの保存	

@SEA	クロスポイントメモリへ音声チャンネル設定を引き継ぎ保存する	
コマンド書式	**@SEA**, *memory* (, *name*) ↵	
返り値書式	**@SEA**, *memory* (, *name*) ↵	
パラメータ	*memory* : クロスポイントメモリ 1 ～ 9	
	name : メモリ名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで メモリ名は省略可能で、省略した場合は、現在保存されている名前を変更せずにクロスポイントの設定のみ保存します。	
実行例	現在の音声チャンネルをクロスポイントメモリ 2 に保存する。ただし、チャンネル制御しない設定が保存されている出力の設定は保存しない。	
	送 @SEA,2↵ 受 @SEA,2↵	[メモリ名を省略した場合]
	送 @SEA,2,PATTERN2↵ 受 @SEA,2,PATTERN2↵	[メモリ名を指定した場合]
関連項目	7.13.2 クロスポイントの保存	

@ECA	クロスポイントメモリの音声チャンネル設定編集	
コマンド書式	**@ECA**, *memory*, *a_1* (, *a_2*, *a_3*, *a_4*) ↵	
返り値書式	**@ECA**, *memory*, *a_1* (, *a_2*, *a_3*, *a_4*) ↵	
パラメータ	*memory* : クロスポイントメモリ 1 ～ 9	
	a_1-4 : 音声出力 -1 = 制御しない, 0 = OFF, 1 = IN1 ～ 9 = IN9	
実行例	送 @ECA,2,1,2,3,-1↵ 受 @ECA,2,1,2,3,-1↵	クロスポイントメモリ 2 を読み出すと、OUT1～3 は IN1～3 と 1:1 に設定し、OUT4 は制御しない。
関連項目	7. 13. 3 クロスポイントの編集	

@GCA	クロスポイントメモリの音声チャンネル設定を取得する		
コマンド書式	**@GCA,** *memory* ↵		
返り値書式	**@GCA,** *memory*, *audio_1 (, audio_2, audio_3, audio_4), name* ↵		
パラメータ	*memory* ： クロスポイントメモリ 1 ～ 9		
	audio_1-4 ： 音声出力 -1 = 制御しない, 0 = OFF, 1 = IN1 ～ 9 = IN9 工場出荷時はメモリに何も保存されておらず、「制御しない」状態になります。 はじめてクロスポイントに設定を保存する際に、映像のみ(@SCV)を保存した場合、保存していない音声は「制御しない」が返信されます。		
	name ： メモリ名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで		
実行例	送	@GCA,2↵	クロスポイントメモリ 2 の音声チャンネルを取得。
	受	@GCA,2,3,1,2,4 PATTERN2↵	「PATTERN2」という名前で、OUT1 は IN3、OUT2 は IN1、OUT3 は IN2、OUT4 は IN4 が保存されている。
関連項目	7.13.3 クロスポイントの編集		

@RPM	プリセットメモリから全設定を読み出す		
コマンド書式	**@RPM,** *preset* ↵		
返り値書式	**@RPM,** *preset* ↵		
パラメータ	*preset* ： プリセットメモリ 1 ～ 8		
実行例	送	@RPM,3↵	プリセットメモリ 3 を読み出す。
	受	@RPM,3↵	正常終了。
	送	@RPM,7↵	データが登録されていないプリセットメモリは読み出すことができません。
	受	@ERR,3↵	
関連項目	7.13.4 全設定の読み出し		
注意事項	この操作を行うと、一部の環境設定を除く、映像および音声の入出力に関する全ての設定が更新されます。操作には十分にご注意ください。		

@SPM	プリセットメモリに全設定を保存する		
コマンド書式	**@SPM,** *preset (, name)* ↵		
返り値書式	**@SPM,** *preset (, name)* ↵		
パラメータ	*preset* ： プリセットメモリ 1 ～ 8		
	name ： メモリ名 ASCII コード(P.10)の、20 ～ 7D の中から最大 10 文字まで メモリ名は省略可能で、省略した場合は、現在保存されている名前を変更せずに各種設定のみ保存します。		
実行例	現在の設定をプリセットメモリ 2 に保存する。		
	送	@SPM,2↵	[メモリ名を省略した場合]
	受	@SPM,2↵	
	送	@SPM,2,MEMORY2↵	[メモリ名を指定した場合]
	受	@SPM,2,MEMORY2↵	
関連項目	7.13.5 全設定の保存		

@SMU	**電源投入時の状態設定**		
コマンド書式	**@SMU,** *state* ↵		
返り値書式	**@SMU,** *state* ↵		
パラメータ	*state* ： 電源投入時の設定 1 ～ 9 = クロスポイントメモリ 1 ～ 9, 10 = チャンネル OFF, 11 = ラストチャンネル ※初期値, 12 ～ 19 = プリセットメモリ 1 ～ 8		
実行例	送	@SMU,3↵	電源投入時のチャンネル設定をクロスポイントメモリ3に設定する。
	受	@SMU,3↵	正常終了。
関連項目	7.13.6 電源投入時の設定		

@GMU	**電源投入時の状態取得**		
コマンド書式	**@GMU** ↵		
返り値書式	**@GMU,** *state* ↵		
パラメータ	*state* ： 電源投入時の設定 1 ～ 9 = クロスポイントメモリ 1 ～ 9, 10 = チャンネル OFF, 11 = ラストチャンネル ※初期値, 12 ～ 19 = プリセットメモリ 1 ～ 8		
実行例	送	@GMU↵	電源投入時の状態を取得。
	受	@GMU,3↵	電源投入時はクロスポイントメモリ 3 に保存されたチャンネル設定で起動する。
関連項目	7.13.6 電源投入時の設定		

3.3.15 パラレル入力(外部接点制御)

@SPE	**パラレル入力端子 機能割り当て設定**		
コマンド書式	**@SPE,** *pin_1*, *func_1* (, *pin_2*, *func_2*・・・) ↵		
返り値書式	**@SPE,** *pin_1*, *func_1* (, *pin_2*, *func_2*・・・) ↵		
パラメータ	*pin_1-46* : パラレル入力端子 ピン番号 0 = 全ピン, 2 ～ 24 = 2 ピン ～ 24 ピン, 27 ～ 49 = 27 ピン ～ 49 ピン		
	func_1-46 : 割り当て機能 設定値は**表 3.3.15a** および**表 3.3.15b** を、初期値は**表 3.3.15c～表 3.3.15f** をご覧ください。		
実行例	送	@SPE,8,90↵	パラレル入力端子 8 ピンにフロントパネル キーロック機能を割り当てる。
	受	@SPE,8,90↵	正常終了。
関連項目	7.14.1 パラレル入力端子 機能割り当て		

@GPE	**パラレル入力端子 機能割り当て取得**		
コマンド書式	**@GPE,** *pin_1* (, *pin_2*・・・) ↵		
返り値書式	**@GPE,** *pin_1*, *func_1* (, *pin_2*, *func_2*・・・) ↵		
パラメータ	*pin_1-46* : パラレル入力端子 ピン番号 2 ～ 24 = 2 ピン ～ 24 ピン, 27 ～ 49 = 27 ピン ～ 49 ピン		
	func_1-46 : 割り当て機能 設定値は**表 3.3.15a** および**表 3.3.15b** を、初期値は**表 3.3.15c～表 3.3.15f** をご覧ください。		
実行例	送	@GPE,8↵	パラレル入力端子 8 ピンの割り当てを取得。
	受	@GPE,8,90↵	フロントパネル キーロック機能が割り当てられている。
関連項目	7.14.1 パラレル入力端子 機能割り当て		

[表 3.3.15a] パラレル入力端子機能割り当てパラメータ(1/2)

func	実行条件
0	UNUSED
1	OUT1-IN1
2	OUT1-IN2
3	OUT1-IN3
4	OUT1-IN4
5	OUT1-IN5
6	OUT1-IN6
7	OUT1-IN7
8	OUT1-IN8
9	OUT1-IN9
10	OUT1-OFF
11	OUT2-IN1
12	OUT2-IN2
13	OUT2-IN3
14	OUT2-IN4
15	OUT2-IN5
16	OUT2-IN6
17	OUT2-IN7
18	OUT2-IN8
19	OUT2-IN9
20	OUT2-OFF
21	OUT3-IN1
22	OUT3-IN2
23	OUT3-IN3
24	OUT3-IN4
25	OUT3-IN5
26	OUT3-IN6
27	OUT3-IN7
28	OUT3-IN8
29	OUT3-IN9
30	OUT3-OFF
31	OUT4-IN1
32	OUT4-IN2
33	OUT4-IN3
34	OUT4-IN4
35	OUT4-IN5
36	OUT4-IN6
37	OUT4-IN7
38	OUT4-IN8
39	OUT4-IN9
40	OUT4-OFF
41	SWITCHING-V&A
42	SWITCHING-VIDEO
43	SWITCHING-AUDIO
44	COMMAND UNLOCK
45	COMMAND A
46	COMMAND B
47	COMMAND C
48	COMMAND D
49	COMMAND E
50	COMMAND F
51	COMMAND G
52	COMMAND H
53	COMMAND I

func	実行条件
54	AUDIO-OUT1 UP/A 相
55	AUDIO-OUT1 DOWN/B 相
56	AUDIO-OUT1 MUTE
57	AUDIO-OUT2 UP/A 相
58	AUDIO-OUT2 DOWN/B 相
59	AUDIO-OUT2 MUTE
60	AUDIO-OUT3 UP/A 相
61	AUDIO-OUT3 DOWN/B 相
62	AUDIO-OUT3 MUTE
63	AUDIO-OUT4 UP/A 相
64	AUDIO-OUT4 DOWN/B 相
65	AUDIO-OUT4 MUTE
66	CROSSPOINT 1
67	CROSSPOINT 2
68	CROSSPOINT 3
69	CROSSPOINT 4
70	CROSSPOINT 5
71	CROSSPOINT 6
72	CROSSPOINT 7
73	CROSSPOINT 8
74	CROSSPOINT 9
75	PRESET 1
76	PRESET 2
77	PRESET 3
78	PRESET 4
79	PRESET 5
80	PRESET 6
81	PRESET 7
82	PRESET 8
83	PARALLEL LOCK
84	MENU-MENU/SET
85	MENU-ESC
86	MENU-UP
87	MENU-DOWN
88	MENU-LEFT
89	MENU-RIGHT
90	FRONT KEY LOCK
91	DISPLAY1 POWER ON/OFF
92	DISPLAY2 POWER ON/OFF
93	DISPLAY3 POWER ON/OFF
94	DISPLAY4 POWER ON/OFF
95	V&A:OUT1-IN1
96	V&A:OUT1-IN2
97	V&A:OUT1-IN3
98	V&A:OUT1-IN4
99	V&A:OUT1-IN5
100	V&A:OUT1-IN6
101	V&A:OUT1-IN7
102	V&A:OUT1-IN8
103	V&A:OUT1-IN9
104	V&A:OUT1-OFF
105	VIDEO:OUT1-IN1
106	VIDEO:OUT1-IN2
107	VIDEO:OUT1-IN3

func	実行条件
108	VIDEO:OUT1-IN4
109	VIDEO:OUT1-IN5
110	VIDEO:OUT1-IN6
111	VIDEO:OUT1-IN7
112	VIDEO:OUT1-IN8
113	VIDEO:OUT1-IN9
114	VIDEO:OUT1-OFF
115	AUDIO:OUT1-IN1
116	AUDIO:OUT1-IN2
117	AUDIO:OUT1-IN3
118	AUDIO:OUT1-IN4
119	AUDIO:OUT1-IN5
120	AUDIO:OUT1-IN6
121	AUDIO:OUT1-IN7
122	AUDIO:OUT1-IN8
123	AUDIO:OUT1-IN9
124	AUDIO:OUT1-OFF
125	V&A:OUT2-IN1
126	V&A:OUT2-IN2
127	V&A:OUT2-IN3
128	V&A:OUT2-IN4
129	V&A:OUT2-IN5
130	V&A:OUT2-IN6
131	V&A:OUT2-IN7
132	V&A:OUT2-IN8
133	V&A:OUT2-IN9
134	V&A:OUT2-OFF
135	VIDEO:OUT2-IN1
136	VIDEO:OUT2-IN2
137	VIDEO:OUT2-IN3
138	VIDEO:OUT2-IN4
139	VIDEO:OUT2-IN5
140	VIDEO:OUT2-IN6
141	VIDEO:OUT2-IN7
142	VIDEO:OUT2-IN8
143	VIDEO:OUT2-IN9
144	VIDEO:OUT2-OFF
145	AUDIO:OUT2-IN1
146	AUDIO:OUT2-IN2
147	AUDIO:OUT2-IN3
148	AUDIO:OUT2-IN4
149	AUDIO:OUT2-IN5
150	AUDIO:OUT2-IN6
151	AUDIO:OUT2-IN7
152	AUDIO:OUT2-IN8
153	AUDIO:OUT2-IN9
154	AUDIO:OUT2-OFF
155	V&A:OUT3-IN1
156	V&A:OUT3-IN2
157	V&A:OUT3-IN3
158	V&A:OUT3-IN4
159	V&A:OUT3-IN5
160	V&A:OUT3-IN6
161	V&A:OUT3-IN7

[表 3.3.15b] パラレル入力端子機能割り当てパラメータ(2/2)

func	実行条件
162	V&A:OUT3-IN8
163	V&A:OUT3-IN9
164	V&A:OUT3-OFF
165	VIDEO:OUT3-IN1
166	VIDEO:OUT3-IN2
167	VIDEO:OUT3-IN3
168	VIDEO:OUT3-IN4
169	VIDEO:OUT3-IN5
170	VIDEO:OUT3-IN6
171	VIDEO:OUT3-IN7
172	VIDEO:OUT3-IN8
173	VIDEO:OUT3-IN9
174	VIDEO:OUT3-OFF
175	AUDIO:OUT3-IN1
176	AUDIO:OUT3-IN2
177	AUDIO:OUT3-IN3
178	AUDIO:OUT3-IN4
179	AUDIO:OUT3-IN5

func	実行条件
180	AUDIO:OUT3-IN6
181	AUDIO:OUT3-IN7
182	AUDIO:OUT3-IN8
183	AUDIO:OUT3-IN9
184	AUDIO:OUT3-OFF
185	V&A:OUT4-IN1
186	V&A:OUT4-IN2
187	V&A:OUT4-IN3
188	V&A:OUT4-IN4
189	V&A:OUT4-IN5
190	V&A:OUT4-IN6
191	V&A:OUT4-IN7
192	V&A:OUT4-IN8
193	V&A:OUT4-IN9
194	V&A:OUT4-OFF
195	VIDEO:OUT4-IN1
196	VIDEO:OUT4-IN2
197	VIDEO:OUT4-IN3

func	実行条件
198	VIDEO:OUT4-IN4
199	VIDEO:OUT4-IN5
200	VIDEO:OUT4-IN6
201	VIDEO:OUT4-IN7
202	VIDEO:OUT4-IN8
203	VIDEO:OUT4-IN9
204	VIDEO:OUT4-OFF
205	AUDIO:OUT4-IN1
206	AUDIO:OUT4-IN2
207	AUDIO:OUT4-IN3
208	AUDIO:OUT4-IN4
209	AUDIO:OUT4-IN5
210	AUDIO:OUT4-IN6
211	AUDIO:OUT4-IN7
212	AUDIO:OUT4-IN8
213	AUDIO:OUT4-IN9
214	AUDIO:OUT4-OFF

[表 3.3.15c] MSD-5401、MSD-5401SL パラレル入力端子 工場出荷時設定

ピン番号	表記	機能	ピン番号	表記	機能
1		No Connection	26		No Connection
2	OUT1-IN1	出力 1(OUT1)の入力チャンネル選択	27	AUDIO-OUT1DOWN/B 相	出力 1(OUT1)の音声出力レベル
3	OUT1-IN2		28	AUDIO-OUT1 MUTE	
4	OUT1-IN3		29	DISPLAY1 POWER ON/OFF	出力 1(OUT1)の表示機器電源制御
5	OUT1-IN4		30	PARALLEL LOCK	パラレル入力ロック
6	OUT1-IN5		31	NOT USE	割り当てなし
7	OUT1-IN6		32	NOT USE	
8	OUT1-IN7		33	NOT USE	
9	OUT1-IN8		34	NOT USE	
10	OUT1-IN9		35	NOT USE	
11	OUT1-OFF		36	NOT USE	
12	SWITCHING-V&A	チャンネル切換モードの選択	37	NOT USE	
13	SWITCHING-VIDEO		38	NOT USE	
14	SWITCHING-AUDIO		39	NOT USE	
15	COMMAND A	制御コマンドの送信	40	NOT USE	
16	COMMAND B		41	NOT USE	
17	COMMAND C		42	NOT USE	
18	COMMAND D		43	NOT USE	
19	COMMAND E		44	NOT USE	
20	COMMAND F		45	NOT USE	
21	COMMAND G		46	NOT USE	
22	COMMAND H		47	NOT USE	
23	COMMAND I		48	NOT USE	
24	AUDIO-OUT1 UP/A 相	出力 1(OUT1)の音声出力レベル	49	NOT USE	
25		GND	50		GND

[表 3.3.15d] MSD-5402、MSD-5402SL パラレル入力端子 工場出荷時設定

ピン番号	表記	機能
1		No Connection
2	OUT1-IN1	出力 1(OUT1)の入力チャンネル選択
3	OUT1-IN2	
4	OUT1-IN3	
5	OUT1-IN4	
6	OUT1-IN5	
7	OUT1-IN6	
8	OUT1-IN7	
9	OUT1-IN8	
10	OUT1-IN9	
11	OUT1-OFF	
12	OUT2-IN1	出力 2(OUT2)の入力チャンネル選択
13	OUT2-IN2	
14	OUT2-IN3	
15	OUT2-IN4	
16	OUT2-IN5	
17	OUT2-IN6	
18	OUT2-IN7	
19	OUT2-IN8	
20	OUT2-IN9	
21	OUT2-OFF	
22	SWITCHING-V&A	チャンネル切換モードの選択
23	SWITCHING-VIDEO	
24	SWITCHING-AUDIO	
25		GND

ピン番号	表記	機能
26		No Connection
27	COMMAND A	制御コマンドの送信
28	COMMAND B	
29	COMMAND C	
30	COMMAND D	
31	COMMAND E	
32	COMMAND F	
33	COMMAND G	
34	COMMAND H	
35	COMMAND I	
36	AUDIO-OUT1 UP/A 相	出力 1(OUT1)の音声出力レベル
37	AUDIO-OUT1 DOWN/B 相	
38	AUDIO-OUT1 MUTE	
39	AUDIO-OUT2 UP/A 相	出力 2(OUT2)の音声出力レベル
40	AUDIO-OUT2 DOWN/B 相	
41	AUDIO-OUT2 MUTE	
42	DISPLAY1 POWER ON/OFF	出力 1(OUT1)の表示機器電源制御
43	DISPLAY2 POWER ON/OFF	出力 2(OUT2)の表示機器電源制御
44	PARALLEL LOCK	パラレル入力ロック
45	NOT USE	割り当てなし
46	NOT USE	
47	NOT USE	
48	NOT USE	
49	NOT USE	
50		GND

[表 3.3.15e] MSD-5403 パラレル入力端子 工場出荷時設定

ピン番号	表記	機能	ピン番号	表記	機能
1		No Connection	26		No Connection
2	OUT1-IN1	出力 1(OUT1)の入力チャンネル選択	27	OUT3-IN4	出力 3(OUT3)の入力チャンネル選択
3	OUT1-IN2		28	OUT3-IN5	
4	OUT1-IN3		29	OUT3-IN6	
5	OUT1-IN4		30	OUT3-IN7	
6	OUT1-IN5		31	OUT3-IN8	
7	OUT1-IN6		32	OUT3-IN9	
8	OUT1-IN7		33	OUT3-OFF	
9	OUT1-IN8		34	SWITCHING-V&A	チャンネル切換モードの選択
10	OUT1-IN9		35	SWITCHING-VIDEO	
11	OUT1-OFF		36	SWITCHING-AUDIO	
12	OUT2-IN1	出力 2(OUT2)の入力チャンネル選択	37	COMMAND A	制御コマンドの送信
13	OUT2-IN2		38	COMMAND B	
14	OUT2-IN3		39	COMMAND C	
15	OUT2-IN4		40	COMMAND D	
16	OUT2-IN5		41	COMMAND E	
17	OUT2-IN6		42	COMMAND F	
18	OUT2-IN7		43	COMMAND G	
19	OUT2-IN8		44	COMMAND H	
20	OUT2-IN9		45	COMMAND I	
21	OUT2-OFF		46	DISPLAY1 POWER ON/OFF	出力 1(OUT1)の表示機器電源制御
22	OUT3-IN1	出力 3(OUT3)の入力チャンネル選択	47	DISPLAY2 POWER ON/OFF	出力 2(OUT2)の表示機器電源制御
23	OUT3-IN2		48	DISPLAY3 POWER ON/OFF	出力 3(OUT3)の表示機器電源制御
24	OUT3-IN3		49	PARALLEL LOCK	パラレル入力ロック
25		GND	50		GND

[表 3.3.15f] MSD-5404 パラレル入力端子 工場出荷時設定

ピン番号	表記	機能	ピン番号	表記	機能
1		No Connection	26		No Connection
2	OUT1-IN1	出力 1(OUT1)の入力チャンネル選択	27	OUT3-IN4	出力 3(OUT3)の入力チャンネル選択
3	OUT1-IN2		28	OUT3-IN5	
4	OUT1-IN3		29	OUT3-IN6	
5	OUT1-IN4		30	OUT3-IN7	
6	OUT1-IN5		31	OUT3-IN8	
7	OUT1-IN6		32	OUT3-IN9	
8	OUT1-IN7		33	OUT3-OFF	
9	OUT1-IN8		34	OUT4-IN1	出力 4(OUT4)の入力チャンネル選択
10	OUT1-IN9		35	OUT4-IN2	
11	OUT1-OFF		36	OUT4-IN3	
12	OUT2-IN1	出力 2(OUT2)の入力チャンネル選択	37	OUT4-IN4	
13	OUT2-IN2		38	OUT4-IN5	
14	OUT2-IN3		39	OUT4-IN6	
15	OUT2-IN4		40	OUT4-IN7	
16	OUT2-IN5		41	OUT4-IN8	
17	OUT2-IN6		42	OUT4-IN9	
18	OUT2-IN7		43	OUT4-OFF	
19	OUT2-IN8		44	SWITCHING-V&A	チャンネル切換モードの選択
20	OUT2-IN9		45	SWITCHING-VIDEO	
21	OUT2-OFF		46	SWITCHING-AUDIO	
22	OUT3-IN1	出力 3(OUT3)の入力チャンネル選択	47	PARALLEL LOCK	パラレル入力ロック
23	OUT3-IN2		48	NOT USE	割り当てなし
24	OUT3-IN3		49	NOT USE	
25		GND	50		GND

@SPV	パラレル入力 音声レベル操作スイッチ設定		
コマンド書式	**@SPV,** *switch* ↵		
返り値書式	**@SPV,** *switch* ↵		
パラメータ	*switch* ： 音声出力レベルの操作スイッチ 0 = ロータリーエンコーダ， 1 = プッシュスイッチ ※初期値		
実行例	送	@SPV,0↵	音声出力レベルの操作スイッチをロータリーエンコーダに設定する。
	受	@SPV,0↵	正常終了
関連項目	7.14.2 パラレル入力 音声レベル操作スイッチ		

@GPV	パラレル入力 音声レベル操作スイッチ取得		
コマンド書式	**@GPV** ↵		
返り値書式	**@GPV,** *switch* ↵		
パラメータ	*switch* ： 音声出力レベルの操作スイッチ 0 = ロータリーエンコーダ， 1 = プッシュスイッチ ※初期値		
実行例	送	@GPV↵	音声出力レベルの操作スイッチの種別を取得。
	受	@GPV,0↵	ロータリーエンコーダ。
関連項目	7.14.2 パラレル入力 音声レベル操作スイッチ		

@SPP	パラレル入力 ロータリーエンコーダクリック数設定		
コマンド書式	**@SPP,** *pulse* ↵		
返り値書式	**@SPP,** *pulse* ↵		
パラメータ	*pulse* ： クリック数 1 ～ 50 ※初期値 5		
実行例	送	@SPP,10↵	ロータリーエンコーダ 10 回のクリックで設定を可変する。
	受	@SPP,10↵	正常終了
関連項目	7.14.3 パラレル入力 ロータリーエンコーダクリック数		

@GPP	パラレル入力 ロータリーエンコーダクリック数取得		
コマンド書式	**@GPP** ↵		
返り値書式	**@GPP,** *pulse* ↵		
パラメータ	*pulse* ： クリック数 1 ～ 50 ※初期値 5		
実行例	送	@GPP↵	設定を可変するためのロータリーエンコーダのクリック数を取得。
	受	@GPP,10↵	10 クリック。
関連項目	7.14.3 パラレル入力 ロータリーエンコーダクリック数		

@SPL	パラレル入力 ロック設定/解除		
コマンド書式	@SPL, *lock* ↵		
返り値書式	@SPL, *lock* ↵		
パラメータ	*lock* ： ロック設定 0 = ロック解除 ※初期値， 1 = ロック有効， 2 = 現在の設定を逆にする		
実行例	送	@SPL,1↵	パラレル入力をロックする。
	受	@SPL,1↵	正常終了
関連項目	7.14.4 パラレル入力 ロック設定		

@GPL	パラレル入力 ロック状態取得		
コマンド書式	@GPL ↵		
返り値書式	@GPL, *lock* ↵		
パラメータ	*lock* ： ロック設定 0 = ロック解除 ※初期値， 1 = ロック有効		
実行例	送	@GPL↵	パラレル入力のロック状態を取得。
	受	@GPL,1↵	キーロック中。
関連項目	7.14.4 パラレル入力 ロック設定		

@SPN	パラレル入力 チャンネル切換モード設定		
コマンド書式	@SPN, *sw_mode* ↵		
返り値書式	@SPN, *sw_mode* ↵		
パラメータ	*sw_mode* ： パラレル入力 チャンネル切換モード 0 = 映像&音声同時切換 ※初期値， 1 = 映像のみ切換， 2 = 音声のみ切換		
実行例	送	@SPN,0↵	映像&音声同時切り換えに設定する。
	受	@SPN,0↵	正常終了。
関連項目	7.14.5 パラレル入力 チャンネル切換モード		

@GPN	パラレル入力 チャンネル切換モード取得		
コマンド書式	@GPN ↵		
返り値書式	@GPN, *sw_mode* ↵		
パラメータ	*sw_mode* ： パラレル入力 チャンネル切換モード 0 = 映像&音声同時切換 ※初期値， 1 = 映像のみ切換， 2 = 音声のみ切換		
実行例	送	@GPN↵	パラレル入力のチャンネル切換モードを取得。
	受	@GPN,0↵	映像&音声同時切り換えに設定されている。
関連項目	7.14.5 パラレル入力 チャンネル切換モード		

@SPT	パラレル入力 チャンネル切換のトグル動作設定		
コマンド書式	**@SPT,** *toggle* ↵		
返り値書式	**@SPT,** *toggle* ↵		
パラメータ	*toggle* ： トグル動作設定 0 = トグル動作しない ※初期値, 1 = トグル動作する		
実行例	送	@SPT,0↵	入力チャンネル選択時にトグル動作しない。
	受	@SPT,0↵	正常終了
関連項目	7.14.6 パラレル入力 チャンネル切換のトグル動作設定		

@GPT	パラレル入力 チャンネル切換のトグル動作取得		
コマンド書式	**@GPT** ↵		
返り値書式	**@GPT,** *toggle* ↵		
パラメータ	*toggle* ： トグル動作設定 0 = トグル動作しない ※初期値, 1 = トグル動作する		
実行例	送	@GPT↵	入力チャンネル選択時のトグル動作を取得。
	受	@GPT,0↵	トグル動作しない。
関連項目	7.14.6 パラレル入力 チャンネル切換のトグル動作設定		

@SFP	チャタリング除去時間設定		
コマンド書式	**@SFP,** *switch*, *encoder* ↵		
返り値書式	**@SFP,** *switch*, *encoder* ↵		
パラメータ	*switch* ： プッシュスイッチのチャタリング除去時間 0 ～ 300 ※初期値 30		
	encoder ： ロータリーエンコーダのチャタリング除去時間 0 ～ 300 ※初期値 0		
実行例	送	@SFP,10,2↵	プッシュスイッチのチャタリング除去時間を 10ms、ロータリーエンコーダのチャタリング除去時間を 2ms に設定する。
	受	@SFP,10,2↵	正常終了。
関連項目	7.14.7 パラレル入力 チャタリング除去時間		

@GFP	チャタリング除去時間取得		
コマンド書式	**@GFP** ↵		
返り値書式	**@GFP,** *switch*, *encoder* ↵		
パラメータ	*switch* ： プッシュスイッチのチャタリング除去時間 0 ～ 300 ※初期値 30		
	encoder ： ロータリーエンコーダのチャタリング除去時間 0 ～ 300 ※初期値 0		
実行例	送	@GFP↵	チャタリング除去時間を取得。
	受	@GFP,10,2↵	プッシュスイッチは 10ms、ロータリーエンコーダは 2ms。
関連項目	7.14.7 パラレル入力 チャタリング除去時間		

@PDE	**パラレル入力 機能割り当て初期化**		
コマンド書式	**@PDE,** *mode* ↵		
返り値書式	**@PDE,** *mode* ↵		
パラメータ	*mode* ： 初期化モード 0 = FACTORY DEFAULT（ 初期化後の設定は**表 3.3.15c～表 3.3.15f** をご覧ください ） 1 = ALL CLEAR（ 初期化後は全ピン割り当てなしになります ） 2 = TALLY->PARALLEL COPY（ タリー出力端子と同じ設定になります ）		
実行例	送	@PDE,0↵	パラレル入力の機能を工場出荷設定に初期化します。
	受	@PDE,0↵	正常終了。
関連項目	7.14.10 パラレル入力 機能割り当て初期化		

3.3.16 タリー出力(外部接点制御)

@STE	**タリー出力端子 機能割り当て設定**		
コマンド書式	**@STE,** *pin_1*, *func_1* (, *pin_2*, *func_2*･･･) ↵		
返り値書式	**@STE,** *pin_1*, *func_1* (, *pin_2*, *func_2*･･･) ↵		
パラメータ	*pin_1-46* ： タリー出力端子 ピン番号 0 = 全ピン， 2 ～ 24 = 2 ピン ～ 24 ピン， 27 ～ 49 = 27 ピン ～ 49 ピン		
	func_1-46 ： 割り当て機能 設定値は**表 3.3.16a** および**表 3.3.16b** を、初期値は**表 3.3.16c～表 3.3.16f** をご覧ください。		
実行例	送	@STE,8,90↵	タリー出力端子 8 ピンにフロントパネル キーロック機能を割り当てる。
	受	@STE,8,90↵	
関連項目	7.15.1 タリー出力端子 機能割り当て		

@GTE	**タリー出力端子 機能割り当て取得**		
コマンド書式	**@GTE,** *pin_1* (, *pin_2*･･･) ↵		
返り値書式	**@GTE,** *pin_1*, *func_1* (, *pin_2*, *func_2*･･･) ↵		
パラメータ	*pin_1-46* ： タリー出力端子 ピン番号 2 ～ 24 = 2 ピン ～ 24 ピン， 27 ～ 49 = 27 ピン ～ 49 ピン		
	func_1-46 ： 割り当て機能 設定値は**表 3.3.16a** および**表 3.3.16b** を、初期値は**表 3.3.16c～表 3.3.16f** をご覧ください。		
実行例	送	@GTE,8↵	タリー出力端子 8 ピンの割り当てを取得。
	受	@GTE,8,90↵	フロントパネル キーロック機能が割り当てられている。
関連項目	7.15.1 タリー出力端子 機能割り当て		

[表 3.3.16a] タリー出力端子機能割り当てパラメータ(1/2)

func	実行条件
0	UNUSED
1	OUT1-IN1
2	OUT1-IN2
3	OUT1-IN3
4	OUT1-IN4
5	OUT1-IN5
6	OUT1-IN6
7	OUT1-IN7
8	OUT1-IN8
9	OUT1-IN9
10	OUT1-OFF
11	OUT2-IN1
12	OUT2-IN2
13	OUT2-IN3
14	OUT2-IN4
15	OUT2-IN5
16	OUT2-IN6
17	OUT2-IN7
18	OUT2-IN8
19	OUT2-IN9
20	OUT2-OFF
21	OUT3-IN1
22	OUT3-IN2
23	OUT3-IN3
24	OUT3-IN4
25	OUT3-IN5
26	OUT3-IN6
27	OUT3-IN7
28	OUT3-IN8
29	OUT3-IN9
30	OUT3-OFF
31	OUT4-IN1
32	OUT4-IN2
33	OUT4-IN3
34	OUT4-IN4
35	OUT4-IN5
36	OUT4-IN6
37	OUT4-IN7
38	OUT4-IN8
39	OUT4-IN9
40	OUT4-OFF
41	SWITCHING-V&A
42	SWITCHING-VIDEO
43	SWITCHING-AUDIO
44	COMMAND UNLOCK
45	COMMAND A
46	COMMAND B
47	COMMAND C
48	COMMAND D
49	COMMAND E
50	COMMAND F
51	COMMAND G
52	COMMAND H
53	COMMAND I
54	AUDIO-OUT1 MAX
55	AUDIO-OUT1 MIN
56	AUDIO-OUT1 MUTE
57	AUDIO-OUT2 MAX
58	AUDIO-OUT2 MIN
59	AUDIO-OUT2 MUTE
60	AUDIO-OUT3 MAX
61	AUDIO-OUT3 MIN
62	AUDIO-OUT3 MUTE
63	AUDIO-OUT3 MAX
64	AUDIO-OUT3 MIN
65	AUDIO-OUT3 MUTE
66	CROSS POINT 1 LOAD
67	CROSS POINT 2 LOAD
68	CROSS POINT 3 LOAD
69	CROSS POINT 4 LOAD
70	CROSS POINT 5 LOAD
71	CROSS POINT 6 LOAD
72	CROSS POINT 7 LOAD
73	CROSS POINT 8 LOAD
74	CROSS POINT 9 LOAD
75	PRESET 1 LOAD
76	PRESET 2 LOAD
77	PRESET 3 LOAD
78	PRESET 4 LOAD
79	PRESET 5 LOAD
80	PRESET 6 LOAD
81	PRESET 7 LOAD
82	PRESET 8 LOAD
83	PARALLEL LOCK
84	MENU-MENU/SET
85	MENU-ESC
86	MENU-UP
87	MENU-DOWN
88	MENU-LEFT
89	MENU-RIGHT
90	FRONT KEY LOCK
91	DISPLAY1 POWER ON
92	DISPLAY2 POWER ON
93	DISPLAY3 POWER ON
94	DISPLAY4 POWER ON
95	V&A:OUT1-IN1
96	V&A:OUT1-IN2
97	V&A:OUT1-IN3
98	V&A:OUT1-IN4
99	V&A:OUT1-IN5
100	V&A:OUT1-IN6
101	V&A:OUT1-IN7
102	V&A:OUT1-IN8
103	V&A:OUT1-IN9
104	V&A:OUT1-OFF
105	VIDEO:OUT1-IN1
106	VIDEO:OUT1-IN2
107	VIDEO:OUT1-IN3
108	VIDEO:OUT1-IN4
109	VIDEO:OUT1-IN5
110	VIDEO:OUT1-IN6
111	VIDEO:OUT1-IN7
112	VIDEO:OUT1-IN8
113	VIDEO:OUT1-IN9
114	VIDEO:OUT1-OFF
115	AUDIO:OUT1-IN1
116	AUDIO:OUT1-IN2
117	AUDIO:OUT1-IN3
118	AUDIO:OUT1-IN4
119	AUDIO:OUT1-IN5
120	AUDIO:OUT1-IN6
121	AUDIO:OUT1-IN7
122	AUDIO:OUT1-IN8
123	AUDIO:OUT1-IN9
124	AUDIO:OUT1-OFF
125	V&A:OUT2-IN1
126	V&A:OUT2-IN2
127	V&A:OUT2-IN3
128	V&A:OUT2-IN4
129	V&A:OUT2-IN5
130	V&A:OUT2-IN6
131	V&A:OUT2-IN7
132	V&A:OUT2-IN8
133	V&A:OUT2-IN9
134	V&A:OUT2-OFF
135	VIDEO:OUT2-IN1
136	VIDEO:OUT2-IN2
137	VIDEO:OUT2-IN3
138	VIDEO:OUT2-IN4
139	VIDEO:OUT2-IN5
140	VIDEO:OUT2-IN6
141	VIDEO:OUT2-IN7
142	VIDEO:OUT2-IN8
143	VIDEO:OUT2-IN9
144	VIDEO:OUT2-OFF
145	AUDIO:OUT2-IN1
146	AUDIO:OUT2-IN2
147	AUDIO:OUT2-IN3
148	AUDIO:OUT2-IN4
149	AUDIO:OUT2-IN5
150	AUDIO:OUT2-IN6
151	AUDIO:OUT2-IN7
152	AUDIO:OUT2-IN8
153	AUDIO:OUT2-IN9
154	AUDIO:OUT2-OFF
155	V&A:OUT3-IN1
156	V&A:OUT3-IN2
157	V&A:OUT3-IN3
158	V&A:OUT3-IN4
159	V&A:OUT3-IN5
160	V&A:OUT3-IN6
161	V&A:OUT3-IN7

[表 3.3.16b] タリー出力端子機能割り当てパラメータ(2/2)

func	実行条件
162	V&A:OUT3-IN8
163	V&A:OUT3-IN9
164	V&A:OUT3-OFF
165	VIDEO:OUT3-IN1
166	VIDEO:OUT3-IN2
167	VIDEO:OUT3-IN3
168	VIDEO:OUT3-IN4
169	VIDEO:OUT3-IN5
170	VIDEO:OUT3-IN6
171	VIDEO:OUT3-IN7
172	VIDEO:OUT3-IN8
173	VIDEO:OUT3-IN9
174	VIDEO:OUT3-OFF
175	AUDIO:OUT3-IN1
176	AUDIO:OUT3-IN2
177	AUDIO:OUT3-IN3
178	AUDIO:OUT3-IN4
179	AUDIO:OUT3-IN5

func	実行条件
180	AUDIO:OUT3-IN6
181	AUDIO:OUT3-IN7
182	AUDIO:OUT3-IN8
183	AUDIO:OUT3-IN9
184	AUDIO:OUT3-OFF
185	V&A:OUT4-IN1
186	V&A:OUT4-IN2
187	V&A:OUT4-IN3
188	V&A:OUT4-IN4
189	V&A:OUT4-IN5
190	V&A:OUT4-IN6
191	V&A:OUT4-IN7
192	V&A:OUT4-IN8
193	V&A:OUT4-IN9
194	V&A:OUT4-OFF
195	VIDEO:OUT4-IN1
196	VIDEO:OUT4-IN2
197	VIDEO:OUT4-IN3

func	実行条件
198	VIDEO:OUT4-IN4
199	VIDEO:OUT4-IN5
200	VIDEO:OUT4-IN6
201	VIDEO:OUT4-IN7
202	VIDEO:OUT4-IN8
203	VIDEO:OUT4-IN9
204	VIDEO:OUT4-OFF
205	AUDIO:OUT4-IN1
206	AUDIO:OUT4-IN2
207	AUDIO:OUT4-IN3
208	AUDIO:OUT4-IN4
209	AUDIO:OUT4-IN5
210	AUDIO:OUT4-IN6
211	AUDIO:OUT4-IN7
212	AUDIO:OUT4-IN8
213	AUDIO:OUT4-IN9
214	AUDIO:OUT4-OFF
215	PRESET COMMAND

[表 3.3.16c] MSD-5401、MSD-5401SL タリー出力端子 出荷時設定

ピン番号	表記	機能	ピン番号	表記	機能
1		+5V	26		+5V
2	OUT1-IN1	出力 1(OUT1)の入力チャンネル選択	27	AUDIO-OUT1 MIN	出力 1(OUT1)の音声出力レベル
3	OUT1-IN2		28	AUDIO-OUT1 MUTE	
4	OUT1-IN3		29	DISPLAY1 POWER ON	出力 1(OUT1)の表示機器電源制御
5	OUT1-IN4		30	PARALLEL LOCK	パラレル入力ロック
6	OUT1-IN5		31	NOT USE	割り当てなし
7	OUT1-IN6		32	NOT USE	
8	OUT1-IN7		33	NOT USE	
9	OUT1-IN8		34	NOT USE	
10	OUT1-IN9		35	NOT USE	
11	OUT1-OFF		36	NOT USE	
12	SWITCHING-V&A	チャンネル切換モードの選択	37	NOT USE	
13	SWITCHING-VIDEO		38	NOT USE	
14	SWITCHING-AUDIO		39	NOT USE	
15	COMMAND A	制御コマンドの送信	40	NOT USE	
16	COMMAND B		41	NOT USE	
17	COMMAND C		42	NOT USE	
18	COMMAND D		43	NOT USE	
19	COMMAND E		44	NOT USE	
20	COMMAND F		45	NOT USE	
21	COMMAND G		46	NOT USE	
22	COMMAND H		47	NOT USE	
23	COMMAND I		48	NOT USE	
24	AUDIO-OUT1 MAX	出力 1(OUT1)の音声出力レベル	49	NOT USE	
25		GND	50		GND

[表 3.3.16d] MSD-5402、MSD-5402SL タリー出力端子 出荷時設定

ピン番号	表記	機能	ピン番号	表記	機能
1		+5V	26		+5V
2	OUT1-IN1	出力 1(OUT1)の入力チャンネル選択	27	COMMAND A	制御コマンドの送信
3	OUT1-IN2		28	COMMAND B	
4	OUT1-IN3		29	COMMAND C	
5	OUT1-IN4		30	COMMAND D	
6	OUT1-IN5		31	COMMAND E	
7	OUT1-IN6		32	COMMAND F	
8	OUT1-IN7		33	COMMAND G	
9	OUT1-IN8		34	COMMAND H	
10	OUT1-IN9		35	COMMAND I	
11	OUT1-OFF		36	AUDIO-OUT1 MAX	出力 1(OUT1)の音声出力レベル
12	OUT2-IN1	出力 2(OUT2)の入力チャンネル選択	37	AUDIO-OUT1 MIN	
13	OUT2-IN2		38	AUDIO-OUT1 MUTE	
14	OUT2-IN3		39	AUDIO-OUT2 MAX	出力 2(OUT2)の音声出力レベル
15	OUT2-IN4		40	AUDIO-OUT2 MIN	
16	OUT2-IN5		41	AUDIO-OUT2 MUTE	
17	OUT2-IN6		42	DISPLAY1 POWER ON	出力 1(OUT1)の表示機器電源制御
18	OUT2-IN7		43	DISPLAY2 POWER ON	出力 2(OUT2)の表示機器電源制御
19	OUT2-IN8		44	PARALLEL LOCK	パラレル入力ロック
20	OUT2-IN9		45	NOT USE	割り当てなし
21	OUT2-OFF		46	NOT USE	
22	SWITCHING-V&A	チャンネル切換モードの選択	47	NOT USE	
23	SWITCHING-VIDEO		48	NOT USE	
24	SWITCHING-AUDIO		49	NOT USE	
25		GND	50		GND

[表 3.3.16e] MSD-5403 タリー出力端子 出荷時設定

ピン番号	表記	機能	ピン番号	表記	機能
1		+5V	26		+5V
2	OUT1-IN1	出力 1(OUT1)の入力チャンネル選択	27	OUT3-IN4	出力 3(OUT3)の入力チャンネル選択
3	OUT1-IN2		28	OUT3-IN5	
4	OUT1-IN3		29	OUT3-IN6	
5	OUT1-IN4		30	OUT3-IN7	
6	OUT1-IN5		31	OUT3-IN8	
7	OUT1-IN6		32	OUT3-IN9	
8	OUT1-IN7		33	OUT3-OFF	
9	OUT1-IN8		34	SWITCHING-V&A	チャンネル切換モードの選択
10	OUT1-IN9		35	SWITCHING-VIDEO	
11	OUT1-OFF		36	SWITCHING-AUDIO	
12	OUT2-IN1	出力 2(OUT2)の入力チャンネル選択	37	COMMAND A	制御コマンドの送信
13	OUT2-IN2		38	COMMAND B	
14	OUT2-IN3		39	COMMAND C	
15	OUT2-IN4		40	COMMAND D	
16	OUT2-IN5		41	COMMAND E	
17	OUT2-IN6		42	COMMAND F	
18	OUT2-IN7		43	COMMAND G	
19	OUT2-IN8		44	COMMAND H	
20	OUT2-IN9		45	COMMAND I	
21	OUT2-OFF		46	DISPLAY1 POWER ON	出力 1(OUT1)の表示機器電源制御
22	OUT3-IN1	出力 3(OUT3)の入力チャンネル選択	47	DISPLAY2 POWER ON	出力 2(OUT2)の表示機器電源制御
23	OUT3-IN2		48	DISPLAY3 POWER ON	出力 3(OUT3)の表示機器電源制御
24	OUT3-IN3		49	PARALLEL LOCK	パラレル入力ロック
25		GND	50		GND

[表 3.3.16f] MSD-5404 タリー出力端子 出荷時設定

ピン番号	表記	機能	ピン番号	表記	機能
1		+5V	26		+5V
2	OUT1-IN1	出力 1(OUT1)の入力チャンネル選択	27	OUT3-IN4	出力 3(OUT3)の入力チャンネル選択
3	OUT1-IN2		28	OUT3-IN5	
4	OUT1-IN3		29	OUT3-IN6	
5	OUT1-IN4		30	OUT3-IN7	
6	OUT1-IN5		31	OUT3-IN8	
7	OUT1-IN6		32	OUT3-IN9	
8	OUT1-IN7		33	OUT3-OFF	
9	OUT1-IN8		34	OUT4-IN1	出力 4(OUT4)の入力チャンネル選択
10	OUT1-IN9		35	OUT4-IN2	
11	OUT1-OFF		36	OUT4-IN3	
12	OUT2-IN1	出力 2(OUT2)の入力チャンネル選択	37	OUT4-IN4	
13	OUT2-IN2		38	OUT4-IN5	
14	OUT2-IN3		39	OUT4-IN6	
15	OUT2-IN4		40	OUT4-IN7	
16	OUT2-IN5		41	OUT4-IN8	
17	OUT2-IN6		42	OUT4-IN9	
18	OUT2-IN7		43	OUT4-OFF	
19	OUT2-IN8		44	SWITCHING-V&A	チャンネル切換モードの選択
20	OUT2-IN9		45	SWITCHING-VIDEO	
21	OUT2-OFF		46	SWITCHING-AUDIO	
22	OUT3-IN1	出力 3(OUT3)の入力チャンネル選択	47	PARALLEL LOCK	パラレル入力ロック
23	OUT3-IN2		48	NOT USE	割り当てなし
24	OUT3-IN3		49	NOT USE	
25		GND	50		GND

@TDE	**タリー出力 機能割り当て初期化**		
コマンド書式	**@TDE,** *mode* ↵		
返り値書式	**@TDE,** *mode* ↵		
パラメータ	*mode* : 初期化モード 0 = FACTORY DEFAULT (初期化後の設定は**表 3.3.16c～表 3.3.16.f** をご覧ください) 1 = ALL CLEAR (初期化後は全ピン割り当てなしになります) 2 = PARALLEL->TALLY COPY (パラレル入力端子と同じ設定になります)		
実行例	送	@TDE,0↵	タリー出力の機能を工場出荷設定に初期化します。
	受	@TDE,0↵	正常終了。
関連項目	7.15.2 タリー出力 機能割り当て初期化		

3.3.17 ビットマップ設定

@SBM	ビットマップ画像の出力設定		
コマンド書式	**@SBM,** *ch_1*, *out_1 (, ch_2*, *out_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SBM,** *ch_1*, *out_1 (, ch_2*, *out_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	out_1-4 ： ビットマップ画像出力設定 0 = OFF ※初期値, 1 = ビットマップ 1 ON, 2 = ビットマップ 2 ON, 3 = ビットマップ 3 ON, 4 = ビットマップ 4 ON ※ビットマップは登録されている番号のみ指定可能です		
実行例	送	@SBM,1,1↵	OUT1 に通常の映像の代わりにビットマップ 1 の画像を出力する。
	受	@SBM,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.16.2 ビットマップ画像の出力		

@GBM	ビットマップ画像の出力取得		
コマンド書式	**@GBM** ↵		
返り値書式	**@GBM,** *out_1 (, out_2*, *out_3*, *out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力のビットマップ画像出力設定 0 = OFF ※初期値, 1 = ビットマップ 1 ON, 2 = ビットマップ 2 ON, 3 = ビットマップ 3 ON, 4 = ビットマップ 4 ON		
実行例	送	@GBM↵	出力されている映像を取得。
	受	@GBM,1,0,0,0↵	OUT1 にビットマップ 1 の画像を出力し、その他の出力にはビットマップの画像を出力していない。
関連項目	7.16.2 ビットマップ画像の出力		

@SBB	ビットマップ バックカラー設定		
コマンド書式	**@SBB,** *ch_1*, *bitmap_1, red_1, green_1, blue_1 (, ch_2, bitmap_2, red_2*, *green_2*, *blue_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SBB,** *ch_1*, *bitmap_1, red_1, green_1, blue_1 (, ch_2, bitmap_2, red_2*, *green_2*, *blue_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-16* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	bitmap_1-16 ： ビットマップ番号 0 = 全ビットマップ, 1 = ビットマップ 1, 2 = ビットマップ 2, 3 = ビットマップ 3, 4 = ビットマップ 4 ※ビットマップは登録されている番号のみ指定可能です		
	red_1-16 ： バックカラー(赤) *green_1-16* ： バックカラー(緑) *blue_1-16* ： バックカラー(青) 0 ～ 255 ※初期値 0		
実行例	送	@SBB,1,1,255,255,255↵	ビットマップ 1 を OUT1 に出力する場合のバックカラーを RGB ともに 255(白色)に設定する。
	受	@SBB,1,1,255,255,255↵	正常終了。
関連項目	7.16.3 バックカラー		

@GBB	ビットマップ バックカラー取得		
コマンド書式	**@GBB,** *ch* ↵		
返り値書式	**@GBB,** *ch*, *red1*, *green1*, *blue1* (, *red_2*, *green_2*, *blue_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch* ： 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	red_1-4 ： 各ビットマップのバックカラー(赤) *green_1-4* ： 各ビットマップのバックカラー(緑) *blue_1-4* ： 各ビットマップのバックカラー(青) 0 ～ 255 ※初期値 0 ※登録されているビットマップの設定を順番に送信します		
実行例	送	@GBB,2↵	OUT2 のバックカラーを取得。
	受	@GBB,2,255,0,0↵	R が 255、G と B が 0(赤色)。
	送	@GBB,2↵	ビットマップが 2 個登録されている場合に、OUT2 のバックカラーを取得。
	受	@GBB,2,255,0,0,0,255,0↵	ビットマップ 1 は R が 255、G と B が 0(赤色)、ビットマップ 2 は G が 255、R と B が 0(緑色)。
関連項目	7.16.3 バックカラー		

@SBT	ビットマップ アスペクト比設定		
コマンド書式	**@SBT,** *ch_1, bitmap_1, aspect_1(, ch_2, bitmap_2, aspect_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SBT,** *ch_1, bitmap_1, aspect_1(, ch_2, bitmap_2, aspect_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-16* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	bitmap_1-16 ： ビットマップ番号 0 = 全ビットマップ, 1 = ビットマップ 1, 2 = ビットマップ 2, 3 = ビットマップ 3, 4 = ビットマップ 4 ※ビットマップは登録されている番号のみ指定可能です		
	aspect_1-16 ： アスペクト比 0 = AUTO, 1 = FULL, 2 = THROUGH		
実行例	送	@SBT,1,1,1↵	ビットマップ 1 を OUT1 に出力する場合のアスペクト比を FULL に設定する。
	受	@SBT,1,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.16.4 アスペクト比		

@GBT	ビットマップ アスペクト比取得		
コマンド書式	**@GBT,** *ch* ↵		
返り値書式	**@GBT,** *ch*, *aspect_1 (, aspect_2・・・)* ↵		
パラメータ	*ch* : 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	aspect_1-4 : 各ビットマップのアスペクト比 0 = AUTO, 1 = FULL, 2 = THROUGH ※登録されているビットマップの設定を順番に送信します		
実行例	送	@GBT,1↵	OUT1 のアスペクト比を取得。
	受	@GBT,1,1↵	FULL 画面表示する。
	送	@GBT,2↵	ビットマップが 2 個登録されている場合に、OUT2 のアスペクト比を取得。
	受	@GBT,2,1,0↵	ビットマップ 1 は FULL 画面表示、ビットマップ 2 は AUTO 表示。
関連項目	7.16.4 アスペクト比		

@SZP	ビットマップ 表示位置設定		
コマンド書式	**@SZP,** *ch_1, bitmap_1, position_1 (, ch_2, bitmap_2, position_2・・・)* ↵		
返り値書式	**@SZP,** *ch_1, bitmap_1, position_1 (, ch_2, bitmap_2, position_2・・・)* ↵		
パラメータ	*ch_1-16* : 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	bitmap_1-16 : ビットマップ番号 0 = 全ビットマップ, 1 = ビットマップ 1, 2 = ビットマップ 2, 3 = ビットマップ 3, 4 = ビットマップ 4 ※ビットマップは登録されている番号のみ指定可能です		
	position_1-16 : 表示位置 0 = CENTER ※初期値, 1 = TOP-LEFT, 2 = BOTTOM-LEFT, 3 = TOP-RIGHT, 4 = BOTTOM-RIGHT		
実行例	送	@SZP,1,1,1↵	ビットマップ 1 を OUT1 に出力する場合は左上に表示する。
	受	@SZP,1,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.16.5 表示位置		

@GZP	ビットマップ 表示位置取得		
コマンド書式	**@GZP,** *ch* ↵		
返り値書式	**@GZP,** *ch*, *position_1 (, position_2・・・)* ↵		
パラメータ	*ch* : 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	position_1-4 : 各ビットマップの表示位置 0 = CENTER ※初期値, 1 = TOP-LEFT, 2 = BOTTOM-LEFT, 3 = TOP-RIGHT, 4 = BOTTOM-RIGHT ※登録されているビットマップの設定を順番に送信します		
実行例	送	@GZP,1↵	OUT1 の表示位置を取得。
	受	@GZP,1,1↵	左上に表示する。
	送	@GZP,2↵	ビットマップが 2 個登録されている場合に、OUT2 の表示位置を取得。
	受	@GZP,2,1,0↵	ビットマップ 1 は左上に表示、ビットマップ 2 は中央に表示する。
関連項目	7.16.5 表示位置		

@SBA	**ビットマップ 入力チャンネル割り当て設定**		
コマンド書式	**@SBA,** *ch_1*, *input_1, bitmap_1 (*, *ch_2*, *input_2, bitmap_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SBA,** *ch_1*, *input_1, bitmap_1 (*, *ch_2*, *input_2, bitmap_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-36* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	input_1-36 ： 入力チャンネル 0 = 全入力, 1 = IN1 ～ 9 = IN9		
	bitmap_1-36 ： ビットマップ割り当て 0 = NONE ※初期値, 1 = ビットマップ 1, 2 = ビットマップ 2, 3 = ビットマップ 3, 4 = ビットマップ 4 ※ビットマップは登録されている番号のみ指定可能です		
実行例	送	@SBA,1,8,1↵	OUT1 は IN8 にビットマップ 1 を割り当てる。(IN8 を選択するとビットマップ 1 が出力されます)
	受	@SBA,1,8,1↵	正常終了。
	送	@SBA,2,8,1,9,2↵	OUT2 は IN8 にビットマップ 1 を割り当て、IN9 にビットマップ 2 を割り当てる。(IN8 を選択するとビットマップ 1 が出力され、IN9 を選択するとビットマップ 2 が出力されます)
	受	@SBA,2,8,1,9,2↵	正常終了。
関連項目	7.16.6 入力チャンネル割り当て		

@GBA	**ビットマップ 入力チャンネル割り当て取得**		
コマンド書式	**@GBA,** *ch* ↵		
返り値書式	**@GBA,** *ch*, *in_1*, *in_2*, *in_3*, *in_4*, *in_5*, *in_6*, *in_7*, *in_8*, *in_9* ↵		
パラメータ	*ch* ： 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	in_1-9 ： 各入力チャンネルのビットマップ割り当て 0 = NONE ※初期値, 1 = ビットマップ 1, 2 = ビットマップ 2, 3 = ビットマップ 3, 4 = ビットマップ 4		
実行例	送	@GBA,1↵	OUT1 のビットマップ割り当てを取得。
	受	@GBA,1,0,0,0,0,0,0,0,1,0↵	OUT1 は IN8 にビットマップ 1 が割り当てられており、その他の入力チャンネルはビットマップが割り当てられていない。
関連項目	7.16.6 入力チャンネル割り当て		

@SPB	電源投入時のビットマップ画像の出力設定		
コマンド書式	**@SPB,** *ch_1, out_1 (, ch_2, out_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SPB,** *ch_1, out_1 (, ch_2, out_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4 *out_1-4* ： ビットマップ画像出力設定 0 = OFF ※初期値, 1 = ビットマップ 1 ON, 2 = ビットマップ 2 ON, 3 = ビットマップ 3 ON, 4 = ビットマップ 4 ON ※ビットマップは登録されている番号のみ指定可能です		
実行例	送	@SPB,1,0↵	OUT1 は電源投入時にビットマップ画像を出力しない。
	受	@SPB,1,0↵	正常終了。
関連項目	7.16.7 電源投入時のビットマップ画像の出力		

@GPB	電源投入時のビットマップ画像の出力取得		
コマンド書式	**@GPB** ↵		
返り値書式	**@GPB,** *out_1 (, out_2, out_3, out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力のビットマップ画像出力設定 0 = OFF ※初期値, 1 = ビットマップ 1 ON, 2 = ビットマップ 2 ON, 3 = ビットマップ 3 ON, 4 = ビットマップ 4 ON		
実行例	送	@GPB↵	電源投入時のビットマップ画像出力を取得。
	受	@GPB,0,0,0,1↵	OUT4 にビットマップ 1 の画像を出力し、その他の出力にはビットマップの画像を出力しない。
関連項目	7.16.7 電源投入時のビットマップ画像の出力		

@SBD	ビットマップ用メモリの分割設定		
コマンド書式	**@SBD,** *num, mode (, size_1, size_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SBD,** *num, mode, block_1 (, block_2･･･)* ↵		
パラメータ	*num* ： 分割数 1 ～ 4 ※初期値 1 *mode* ： 分割モード 0 = 自動モード, 1 = リサイズモード, 2 = 強制モード, 3 = サイズ指定モード ※サイズ指定モードを選択した場合は、*size1-4*を指定します *size_1-4* ： 各メモリのブロックサイズ 0 ～ 128 ※初期値 128 ※1 ブロックは 65,536 バイトで、全ビットマップの合計サイズが 128 ブロック (8,388,608 バイト以下になるように設定します) *mode* が 3 の場合のみ指定します *block_1-4*: 各メモリのブロックサイズ 0 ～ 128 ※正常にメモリが分割できた場合は、分割後のブロックサイズを送信します		
実行例	送	@SBD,2,1↵	ビットマップ用メモリをリサイズモードで 2 分割する。
	受	@SBD,2,1,64,64↵	ビットマップ 1 およびビットマップ 2 は、それぞれ 64 ブロック(4,194,304 バイト)のメモリを確保した。
	送	@SBD,2,3,96,36↵	ビットマップ用メモリをサイズ指定モードで 96 ブロックと 36 ブロックに 2 分割する。
	受	@ERR,1↵	合計のブロックサイズが 132 になるため、分割できなかった。
関連項目	7.16.8 メモリエリアの分割		

@GBD	ビットマップ用メモリの分割設定取得		
コマンド書式	**@GBD** ↵		
返り値書式	**@GBD,** *num, block_1 (, block_2･･･)* ↵		
パラメータ	*num* ： 分割数 1 ～ 4 ※初期値 1 *block_1-4* ： 各メモリのブロックサイズ 0 ～ 128 ※初期値 128		
実行例	送	@SBD↵	ビットマップ用メモリの分割設定を取得。
	受	@SBD,2,64,64↵	ビットマップ 1 およびビットマップ 2 は、それぞれ 64 ブロック(4,194,304 バイト)のメモリが確保されている。
関連項目	7.16.8 メモリエリアの分割		

@GBV	ビットマップ用メモリの使用状態取得		
コマンド書式	**@GBV** ↵		
返り値書式	**@GBV,** *num, block_1 (, block_2･･･)* ↵		
パラメータ	*num* ： 分割数 1 ～ 4 ※初期値 1 *block_1-4* ： 実際に使用されている各メモリのブロックサイズ 0 ～ 128 ※初期値 12		
実行例	送 受	@GBV↵ @GBV,2,32,0↵	ビットマップ用メモリの実際の使用状態を取得。 ビットマップ 1 は 32 セクタ(2,097,152 バイト)が使用され、ビットマップ 2 は登録されていない。
関連項目	7.16.8 メモリエリアの分割		

@SBN	登録するビットマップ番号設定		
コマンド書式	**@SBN,** *bitmap* ↵		
返り値書式	**@SBN,** *bitmap* ↵		
パラメータ	*bitmap* ： ビットマップ番号 1 = ビットマップ 1 ※初期値, 2 = ビットマップ 2, 3 = ビットマップ 3, 4 = ビットマップ 4 ※ビットマップは分割数以下の番号のみ指定可能です ※ターミナルソフト等でビットマップを書き込む場合は、先に書き込むビットマップ番号を指定してください		
実行例	送 受	@SBN,2↵ @SBN,2↵	ビットマップ 2 に画像を登録する。(次に送信されたビットマップファイルはビットマップ 2 に登録されます) 正常終了。
関連項目	7.16.1 ビットマップファイルの送信		

@GBN	登録するビットマップ番号取得		
コマンド書式	**@GBN** ↵		
返り値書式	**@GBN,** *bitmap* ↵		
パラメータ	*bitmap* ： ビットマップ番号 1 = ビットマップ 1 ※初期値, 2 = ビットマップ 2, 3 = ビットマップ 3, 4 = ビットマップ 4		
実行例	送 受	@GBN↵ @GBN,2↵	登録するビットマップ番号を取得。 ビットマップ 2。
関連項目	7.16.1 ビットマップファイルの送信		

@SFZ	フリーズ設定		
コマンド書式	**@SFZ,** *ch_1, freeze_1 (, ch_2, freeze_2･･･)* ↵		
返り値書式	**@SFZ,** *ch_1, freeze_1 (, ch_2, freeze_2･･･)* ↵		
パラメータ	*ch_1-4* ： 出力 0 = 全出力, 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4 *freeze_1-4* ： フリーズ設定 0 = OFF ※初期値, 1 = ON		
実行例	送	@SFZ,1,1↵	OUT1 の映像をフリーズ(静止)する。
	受	@SFZ,1,1↵	正常終了。
関連項目	7.16.9 入力映像のキャプチャ		
注意事項	フリーズは一時的なものです。入力チャンネルを切り換えた場合や、入力信号が変化した場合は、自動的にフリーズが解除され、入力映像が通常どおり出力されます。		

@GFZ	フリーズ設定取得		
コマンド書式	**@GFZ** ↵		
返り値書式	**@GFZ,** *out_1 (, out_2, out_3, out_4)* ↵		
パラメータ	*out_1-4* ： 各出力のフリーズ設定 0 = OFF ※初期値, 1 = ON		
実行例	送	@GFZ↵	フリーズの状態を取得。
	受	@GFZ,1,0,0,0↵	OUT1 は入力映像をフリーズ(静止)して出力し、その他の出力は通常どおり映像を出力している。
関連項目	7.16.9 入力映像のキャプチャ		

@CAP	入力映像のキャプチャ		
コマンド書式	**@CAP,** *ch, bitmap* ↵		
返り値書式	**@CAP,** *ch, bitmap* ↵		
パラメータ	*ch* ： 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4 *bitmap* ： ビットマップ番号 1 = ビットマップ 1, 2 = ビットマップ 2, 3 = ビットマップ 3, 4 = ビットマップ 4 ※ビットマップは分割数以下の番号のみ指定可能です		
実行例	送	@CAP,1,2↵	OUT1 の入力映像をビットマップ 2 に登録する。
	受	@CAP,1,2↵	正常終了。
関連項目	7.16.9 入力映像のキャプチャ		

3.3.18 その他設定

@SLS	キーロック設定/解除		
コマンド書式	**@SLS,** *lock* ↵		
返り値書式	**@SLS,** *lock* ↵		
パラメータ	*lock* ： キーロック設定 0 = キーロック解除 ※初期値, 1 = キーロック, 2 = 現在の設定を逆にする		
実行例	送	@SLS,1↵	フロントパネルをロックする。
	受	@SLS,1↵	正常終了。
関連項目	6.6 キーロック設定/解除の操作		

@GLS	キーロック状態取得		
コマンド書式	**@GLS** ↵		
返り値書式	**@GLS,** *lock* ↵		
パラメータ	*lock* ： キーロック設定 0 = ロック解除 ※初期値, 1 = ロック有効		
実行例	送	@GLS↵	キーロック状態を取得。
	受	@GLS,1↵	フロントパネルはキーロック中。
関連項目	6.6 キーロック設定/解除の操作		

@SLM	フロントパネル キーロック対象の設定		
コマンド書式	**@SLM,** *channel*, *channel_mode*, *menu*, *memory*, *command*, *command_mode*, *power* ↵		
返り値書式	**@SLM,** *channel*, *channel_mode*, *menu*, *memory*, *command*, *command_mode*, *power* ↵		
パラメータ	*channel* ： 入力チャンネル選択キー *channel_mode* ： チャンネル切換モード選択キー *menu* ： メニュー制御キー *memory* ： クロスポイント呼び出しキー *command* ： 制御コマンド実行キー *command_mode* ： コマンド動作モード選択キー *power* ： 表示機器電源スイッチ 0 = キーロック対象外, 1 = キーロック対象 ※初期値		
実行例	送	@SLM,1,0,0,0,0,0,0↵	入力チャンネル選択キーのみをキーロック対象にする。
	受	@SLM,1,0,0,0,0,0,0↵	正常終了。
関連項目	7.18.1 キーロック対象の設定		

@GLM	**フロントパネル キーロック対象の取得**		
コマンド書式	**@GLM** ↵		
返り値書式	**@GLM**, *channel*, *channel_mode*, *menu*, *memory*, *command*, *command_mode*, *power* ↵		
パラメータ	*channel* : 入力チャンネル選択キー *channel_mode* : チャンネル切換モード選択キー *menu* : メニュー制御キー *memory* : クロスポイント呼び出しキー *command* : 制御コマンド実行キー *command_mode* : コマンド動作モード選択キー *power* : 表示機器電源スイッチ 0 = キーロック対象外, 1 = キーロック対象 ※初期値		
実行例	送	@GLM↵	キーロック設定の状態を取得する。
	受	@GLM,1,0,0,0,0,0,0↵	入力チャンネル選択キーのみがキーロック対象。
関連項目	7.18.1 キーロック対象の設定		

@SBZ	**ブザー音設定**		
コマンド書式	**@SBZ**, *bz* ↵		
返り値書式	**@SBZ**, *bz* ↵		
パラメータ	*bz* : ブザー音設定 0 = OFF, 1 = ON ※初期値		
実行例	送	@SBZ,1↵	ブザー音を ON に設定する。
	受	@SBZ,1↵	正常終了。
関連項目	7.18.2 ブザー音		

@GBZ	**ブザー音設定取得**		
コマンド書式	**@GBZ** ↵		
返り値書式	**@GBZ**, *bz* ↵		
パラメータ	*bz* : ブザー音設定 0 = OFF, 1 = ON ※初期値		
実行例	送	@GBZ↵	ブザー音の状態を取得。
	受	@GBZ,1↵	ブザー音は ON に設定されている。
関連項目	7.18.2 ブザー音		

<table>
<tr><td>@GSS</td><td>入出力ステータス取得</td></tr>
<tr><td>コマンド書式</td><td>@GSS, channel, mode ↵</td></tr>
<tr><td>返り値書式</td><td>@GSS, channel, mode, status_1 (, status_2, status_3・・・) ↵</td></tr>
<tr><td>パラメータ</td><td>channel ： 入出力端子
1 = IN1, 2 = IN2, 3 = IN3, 4 = IN4, 5 = IN5, 6 = IN6, 7 = IN7, 8 = IN8,
9 = IN9, 11 = OUT1, 12 = OUT2, 13 = OUT3, 14 = OUT4

mode ： 取得するステータス
channel = 1～5(デジタル入力端子)の場合
0 = 1～4 の全て, 1 = 入力信号の種類 ※1,
2 = 映像入力信号のフォーマット ※2,
3 = 音声入力信号のフォーマット ※3, 4 = HDCP 入力の有無
channel = 6～9(アナログ入力端子)の場合
0 = 1～2 の全て, 1 = 入力信号の種類 ※1,
2 = 映像入力信号のフォーマット ※2,
channel = 11～14(出力端子)の場合
0 = 1～3 の全て, 1 = HDCP の認証状態 ※4, 2 = 出力信号の種類 ※5,
3 = エラーコード ※6
※1 入力信号の種類は以下のいずれかを返信します
<table>
<tr><th>返信</th><th>入力信号の種類</th></tr>
<tr><td>Hxx</td><td>HDMI 信号が入力されており、xx は色深度で 24 または 30 のいずれかになります</td></tr>
<tr><td>D</td><td>DVI 信号が入力されています</td></tr>
<tr><td>R</td><td>アナログ RGB 信号が入力されています</td></tr>
<tr><td>Y</td><td>アナログ YPbPr 信号が入力されています</td></tr>
<tr><td>V</td><td>アナログコンポジットビデオ信号が入力されています</td></tr>
<tr><td>S</td><td>アナログ S ビデオ信号が入力されています。</td></tr>
<tr><td>N</td><td>信号が入力されていません</td></tr>
</table>

※2 映像入力信号のフォーマットは以下のように返信します
<table>
<tr><th>返信例</th><th>映像入力信号のフォーマット</th></tr>
<tr><td>1080i 59.94Hz</td><td>SDTV/HDTV 信号が入力されおり、フォーマットの種別と垂直同期周波数を返信します</td></tr>
<tr><td>800 x 600 60.00Hz</td><td>RGB 信号が入力されており、水平解像度×垂直解像度と垂直同期周波数を返信します</td></tr>
<tr><td>NTSC</td><td>アナログコンポジットビデオ信号またはアナログ S ビデオ信号が入力されており、フォーマットの種別を返信します</td></tr>
<tr><td>56.83kHz 60.02Hz</td><td>本機が判別できない信号が入力されており、水平同期周波数と垂直同期周波数を返信します</td></tr>
<tr><td>NO SIGNAL</td><td>映像信号が入力されていません</td></tr>
</table>
</td></tr>
</table>

※3 音声入力信号のフォーマットは以下のように返信します

返信例	音声入力信号のフォーマット
LINEAR PCM 48kHz	リニア PCM 信号が入力されおり、サンプリング周波数を返信します
LINEAR PCM 48kHz (MULTI CHANNEL)	マルチチャンネルのリニア PCM 信号が入力されています
COMPRESSED AUDIO	圧縮音声信号(Dolby Digital、DTS 等)が入力されています(本機では詳細なフォーマット判別を行っていませんので、圧縮音声が入力されている場合は全て同じ表示になります)
NO SIGNAL	映像信号が入力されていません

※4 HDCP の認証状態は以下のいずれかを返信します

返信例	HDCP の認証状態
HDCP SUPPORT	HDCP に対応した表示機器が接続されています
HDCP NOT SUPPORT	HDCP に対応していない表示機器が接続されています
HDCP ERROR	HDCP に対応した表示機器が接続されていますが、認証に失敗しました
HDCP CHECK NOW	表示機器の接続状態が変わった場合などに表示され、表示機器の状態を確認中です
UNCONNECTED	表示機器が接続されていません

※5 出力信号の種類は以下のいずれかを返信します

返信	出力信号の種類
Hxx	HDMI 信号を出力しており、xx は色深度で 24 または 30 のいずれかになります
D	DVI 信号を入力しています
C	HDCP の認証中のため、映像を出力していません
N	表示機器が接続されていません

※6 HDMI 出力端子への映像出力、HDMI 出力端子への音声出力、アナログ音声出力端子への音声出力の順でエラーコードを返信します
エラーコードは以下のいずれかになります

エラーコード	映像出力の状態	音声出力の状態
0	正常に映像または音声が出力されています※7	
1	―	@SAM 音声出力ミュート設定(P.59)が「ON」に設定されています
2	デジタル入力の場合のみ返信され、DDC 電源が入力されていません（入力機器が接続されていない場合は、通常この状態になります）	
3	映像信号が入力されていません	音声信号が入力されていません
4	デジタル入力の場合のみ返信され、ソース機器の映像出力または音声出力がミュート状態です	
5	デジタル入力の場合のみ返信され、HDCP の付加された信号が入力されているが、表示機器が HDCP に対応していません(HDCP の認証処理中にも返信されることがあります)	
6	デジタル入力の場合のみ返信され、映像または音声の出力に必要な情報(パケット)をソース機器が出力していません	
7	本機が対応していない信号(サンプリングクロックが範囲外)が入力されています	圧縮音声が入力されているため音声を出力することができません(圧縮音声に対応した表示機器以外には、圧縮音声は出力されません)
8	―	@SDO 音声出力端子設定(P.63)が「OFF」に設定されています
9	―	@SDM 出力モード設定(P.51)が「DVI MODE」に設定されているか、音声に対応していない表示機器が接続されています ※8
A	入力チャンネルが OFF に設定されています	
B	表示機器が接続されていません ※8	
C	HDCP の認証中です ※8	
D	HDCP の認証に失敗しました ※8	

※7 アナログ音声信号の入力状態は検出できないため、「0」が返信される場合でも、アナログ入力が選択されているときは音声が出力されないことがあります。

※8 HDMI 出力端子のみの状態になります。

実行例	送 受	@GSS,1,0↵ @GSS,1,0,H30,1080P 60Hz, LINEAR PCM 48kHz, HDCP ON ↵	IN1 の全ステータスを取得。 ・入力信号の種類 ： 30-BIT COLOR の HDMI 信号 ・映像入力信号 ： 1080P 60Hz ・音声入力信号 ： LINEAR PCM 48kHz ・HDCP ： ON
	送 受	@GSS,8,2↵ @GSS,8,2,1024x 768 60.00Hz↵	IN8 の映像入力信号のフォーマットを取得。 ・映像入力信号 ： 1024x 768 60.00Hz
	送 受	@GSS,4,3↵ @GSS,4,3,NO SIGNAL↵	IN4 の音声入力信号のフォーマットを取得。 ・音声入力信号 ： 入力信号なし
	送 受	@GSS,11,0↵ @GSS,11,0,HDCP SUPPORT, H30,000↵	OUT1 の全ステータスを取得。 ・HDCP の認証状態： 正常終了 ・出力信号の種類 ： 30-BIT COLOR の HDMI 信号 ・エラーコード ： 映像、音声ともに正常
	送 受	@GSS,13,1↵ @GSS,13,1,UNCONNECTED↵	OUT3 の HDCP の認証状態を取得。 ・HDCP の認証状態 ：未接続
	送 受	@GSS,12,3↵ @GSS,12,3,300↵	OUT2 のエラーコードを取得。 ・エラーコード ： 映像信号が入力されておらず、音声信号は正常
関連項目	7.18.8 表示機器状態表示		

@GES	モニタ EDID 情報取得		
コマンド書式	**@GES**, *channel*, *mode* ↵		
返り値書式	**@GES**, *channel*, *mode*, *status_1* (, *status_2*, *status_3･･･*) ↵		
パラメータ	*channel* : 出力 1 = OUT1 ～ 4 = OUT4		
	mode : 取得するステータス 0 = 1～4 の全て, 1 = モニタ名, 2 = 解像度とピクセルクロック, 3 = HDMI 対応状況およびサンプリング構造と色深度 ※1, 4 = 音声の対応状況と、サンプリング周波数, ビット長, チャンネル数および圧縮音声の対応状況 ※2 ※1 HDMI に対応していない表示機器の場合「DVI」と返信します HDMI に対応している表示機器の場合「HDMI」と返信し、続けて対応しているサンプリング構造(RGB, YCbCr 4:2:2, YCbCr 4:4:4 のうち対応しているものを/で区切って返信)-対応している色深度(24, 30, 36 のうち対応しているものを/で区切って返信)の順で返信します ※2 音声に対応していない表示機器の場合「AUDIO NOT SUPPORT」と返信します 音声に対応している表示機器の場合「LINEAR PCM」と返信し、続けて対応しているサンプリング周波数(32, 44.1, 48, 88.2, 96, 176.4, 192 のうち対応しているものを/で区切って返信)-ビット長(16, 20, 24 のうち対応しているものを/で区切って返信)-チャンネル数(1～8 のいずれか)-圧縮音声に対応していれば「COMPRESSED AUDIO SUPPORT」の順で返信します		
実行例	送 受	@GES,1,0↵ @GES,1,0,MSD-5402, 1920x1080 148.50MHz, DVI, AUDIO NOT SUPPORT↵	OUT1 に接続された表示機器の EDID 情報を取得。 ・モニタ名 : MSD-5402 ・解像度 : 1920x1080 ・ピクセルクロック : 148.50MHz ・HDMI : 非対応 ・音声 : 非対応
	送 受	@GES,2,0↵ @GES,2,0,MSD-5404, 1920x1200 154.00MHz, HDMI-RGB/YCbCr422/YCbCr444-24 BIT COLOR, LINEAR PCM-32/44.1/48kHz-16/20/24BIT-2 CHANNEL↵	OUT2 に接続された表示機器の EDID 情報を取得。 ・モニタ名 : MSD-5404 ・解像度 : 1920x1200 ・ピクセルクロック : 154.00MHz ・HDMI : 対応 ・サンプリング構造 : RGB/YCbCr 4:2:2/YCbCr 4:4:4 ・色深度 : 24BIT COLOR ・音声 : 対応 ・サンプリング周波数 : 32/44.1/48kHz ・ビット長 : 16/20/24BIT ・チャンネル数 : 2CHANNEL ・圧縮音声 : 非対応
関連項目	7.18.9 表示機器の EDID 情報表示		

@GIV	**バージョン情報取得**		
コマンド書式	**@GIV** ↵		
返り値書式	**@GIV**, *id*, *ver* ↵		
パラメータ	*id* ： 製品型番		
	ver ： ファームウェアバージョン		
実行例	送	@GIV↵	製品の情報を取得。
	受	@GIV,MSD-5404,1.00↵	製品型番とファームウェアバージョンを返信。
関連項目	7.18.10 バージョン情報表示		

MSD-54 シリーズ取扱説明書 ＜コマンドガイド＞

Ver.2.2.2

発行日 2014 年 09 月 09 日

株式会社 アイ・ディ・ケイ

本　　社　〒242-0021 神奈川県大和市中央 7-9-1
TEL (046) 200-0764　FAX (046) 200-0765

関西営業所　〒564-0063 大阪府吹田市江坂町 1-23-5 大同生命江坂第 2 ビル 5 階
TEL (06) 6192-0764　FAX (06) 6192-0906

九州営業所　〒812-0011 福岡県福岡市博多区博多駅前 4-9-2 八百治センタービル 3 階
TEL (092) 431-0764　FAX (092) 431-0906

E メールアドレス info@idk.co.jp　**ホームページ** http://www.idk.co.jp/